

Kinetix-Achssteuerung

Servodrehmotoren

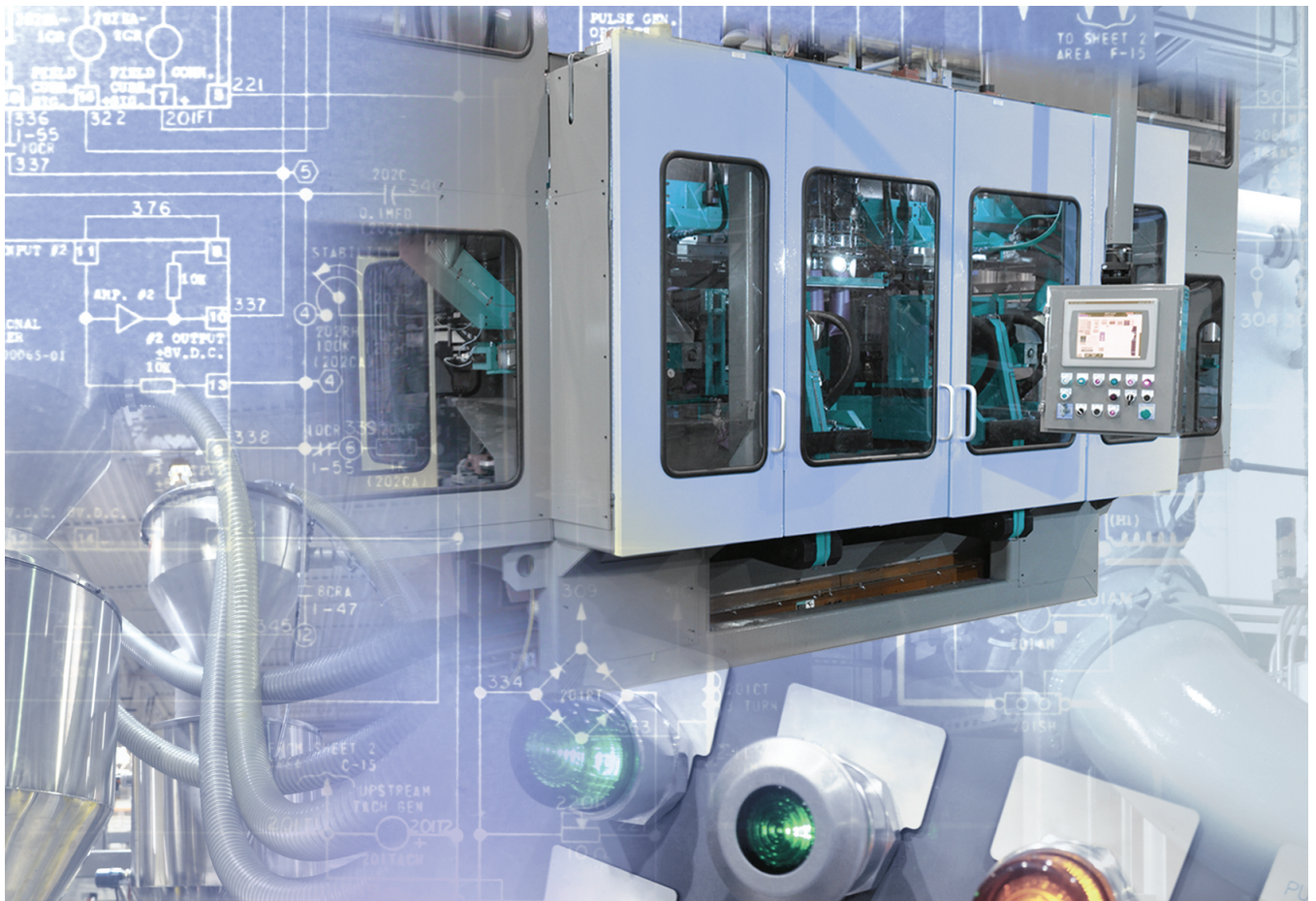
Servoantriebe

Linearmotoren

Logix5000-Achssteuerungsmodule

Linearaktoren

Achssteuerungszubehör



Produktspezifikationen

[Kinetix-Drehmotoren](#)
[Kinetix-Linearmotoren](#)
[Kinetix-Servoantriebe](#)
[Kinetix-Achssteuerungszubehör](#)

Entwicklungsanleitungen

[Kinetix 5500-Antriebssysteme](#)
[Kinetix 6000- und Kinetix 6200/6500-Antriebssysteme](#)
[Kinetix 300/350-Antriebssysteme](#)
[Kinetix 3-Antriebssysteme](#)

LISTEN.
THINK.
SOLVE.®

Übersicht

Thema	Inhalt	Seite
Kinetix-Achssteuerung	Eine Einführung zu Kinetix® Integrated Motion, Verfahren zur Verwendung dieser Auswahlanleitung und Informationen über weitere Ressourcen zur Produktauswahl und -spezifikation.	5
Vergleich der Produktmerkmale	Produktvergleichstabellen für Drehmotoren, Linearmotoren, Linearaktoren und Servoantriebe.	21
Kinetix 5500-Servoantriebe	Einachsige/mehrachsige Servoantriebsfamilie mit gemeinsamem Bus, integrierter Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk und Zubehörteile für Antriebe der Serie 2198. Bietet eine Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung (Safe Torque-Off – STO). <ul style="list-style-type: none"> Servoantriebe 2198-Hxxx-ERS: Festverdrahtete STO-Steuerung, PLd, Kategorie 3 (EN ISO 13849) und SIL CL2 (IEC 61508, EN 61800-5-2 und EN 62061) Servoantriebe 2198-Hxxx-ERS2: Integrierte STO-Steuerung, PLc, Kategorie 3 (EN ISO 13849) und SIL CL3 (IEC 61508, EN 61800-5-2 und EN 62061) 	31
Modulare Kinetix 6200-Servoantriebe	Modulare Antriebsfamilie mit mehreren Achsen und integrierter Achssteuerung an der Sercos-Interface. Das Antriebssystem umfasst Leistungsmodul der Serie 2094 und Steuermodule für sichere Drehzahl oder sichere Drehmomentabschaltung. Kompatibel mit dem integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motor-System (IDM). Die mehrachsige IDM-Familie mit integrierter Achssteuerung an der Sercos-Interface umfasst ein IDM-Leistungsmodul (IPIM) und bis zu 16 IDM-Einheiten an einer einzelnen Prioritätskette. Bietet eine Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung.	67
Modulare Kinetix 6500-Servoantriebe	Modulare, mehrachsige Antriebsfamilie mit integrierter Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk. Das Antriebssystem umfasst Leistungsmodul der Serie 2094 und Steuermodule für sichere Drehzahl oder sichere Drehmomentabschaltung.	
Kinetix 6000-Mehrachsen-Servoantriebe	Die Antriebsfamilie mit mehreren Achsen und integrierter Achssteuerung an der Sercos-Interface umfasst IAM-Module (Umrichter) und AM-Module (Wechselrichter) sowie eine sichere Abschaltsteuerung. Kompatibel mit dem integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystem (IDM). Die mehrachsige IDM-Familie mit integrierter Achssteuerung an der Sercos-Interface umfasst ein IDM-Leistungsmodul (IPIM) und bis zu 16 IDM-Einheiten an einer einzelnen Prioritätskette. Bietet eine Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung.	91
Kinetix 300-EtherNet/IP-Index-Servoantriebe	Einachsige Indexantriebsfamilie für EtherNet/IP-Netzwerke und Zubehörteile für Antriebe der Serie 2097. Bietet eine Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung.	127
Einachsige Kinetix 350-EtherNet/IP-Servoantriebe	Einachsige Antriebsfamilie mit integrierter Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk und Zubehörteile für Antriebe der Serie 2097. Bietet eine Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung.	
Kinetix 3-Komponentenservoantriebe	Einachsige Antriebsfamilie mit Indexierungskomponenten und Zubehörteile für Antriebe der Serie 2071.	157

Rockwell Automation bietet zusätzliche Produkte und Optionen, die nicht in dieser Auswahlanleitung beschrieben sind. Weitere Produktinformationen finden Sie über die Dokumentationsverweise auf der Vorderseite, in der Übersicht zur Auswahl auf [Seite 3](#), über die Links im Abschnitt [Weitere Informationsquellen](#) auf [Seite 19](#) und in dieser Auswahlanleitung.

Kinetix-Achssteuerungsprodukte, die nicht in dieser Auswahlanleitung aufgeführt sind, die jedoch durch Produktspezifikationen, Auswahlbeispiele und Systemleistungskurven unterstützt werden, sind unter anderem:

- Kinetix 2000-Mehrachsen-Servoantriebe
- Kinetix 7000-Servoantriebe mit hoher Leistung
- Digitale Ultra™ 3000-Servoantriebe

Wenn Sie Unterstützung bei der Produktauswahl benötigen und diese validieren möchten, verwenden Sie das Tool Integrated Architecture™ Builder, das unter folgender Adresse zur Verfügung steht: <http://www.rockwellautomation.com/en/e-tools/configuration.html>.

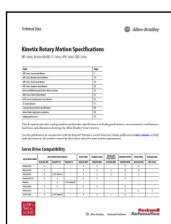
Weitere Produktoptionen stehen über unser Referenzprogramm für Produkte anderer Hersteller, Encompass™, zur Verfügung. Wenn Sie mehr über das Encompass-Programm wissen möchten, lesen Sie die Informationen unter <http://www.rockwellautomation.com/encompass>.

Kinetix-Achssteuerung – Auswahlanleitung

Alle Publikationen dieser Reihe erfüllen einen bestimmten Zweck. Diese Auswahlanleitung unterstützt Sie bei den ersten Entscheidungen für die Achssteuerungsprodukte, die für Ihre Systemanforderungen am besten geeignet sind. Diese Publikation enthält einen Überblick über Kinetix-Servoantriebe, Motoren, Aktoren und Achssteuerungszubehör. Mithilfe der folgenden Informationen können Sie nach Publikationen suchen, die ausführliche Produktspezifikationen, Systembeispiele, Kabelkombinationen und Leistungskurven für Ihr Achssteuerungssystem enthalten.

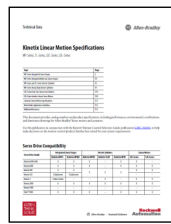
Produktspezifikationen?

Diese Publikationen mit technischen Daten enthalten Abmessungen, Zertifizierungen sowie Spezifikationen zur Elektrik, zu Umgebungsbedingungen und zu Gewichten.



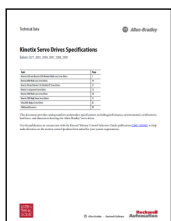
Kinetix Rotary Motion Specifications Technical Data, Publikation [GMC-TD001](#)

- Kinetix VP-Servomotoren (Serie VPL, VPF und VPS)
- MP-Serie™-Servomotoren (Serie MPL, MPM, MPF und MPS)
- Integrierte Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsysteme (Serie MDF)
- Servomotoren der RDD-Serie™ mit Direktantrieb
- Asynchrone Servomotoren der HPK-Serie™
- Servomotoren der TL-Serie™



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

- Integrierte Linearantriebe, LDAT-Serie
- Lineareinheiten der MP-Serie (Serie MPAS und MPMA)
- Elektrozyylinder der MP-Serie (Serie MPAR und TLAR)
- Hochbelastbare Elektrozyylinder der MP-Serie (Serie MPAL)
- Linearmotoren der LDC-Serie™ mit Eisenkern
- Linearmotoren der LDL-Serie™ ohne Eisenkern



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

- Kinetix 5500-Servoantriebe
- Modulare Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Servoantriebe
- Kinetix 6000-Mehrachsen-Servoantriebe
- Kinetix 300- und Kinetix 350-EtherNet/IP-Servoantriebe
- Kinetix 3-Komponentenservoantriebe
- Kinetix 2000-Mehrachsen-Servoantriebe
- Kinetix 7000-Servoantriebe mit hoher Leistung
- Digitale Ultra3000-Servoantriebe

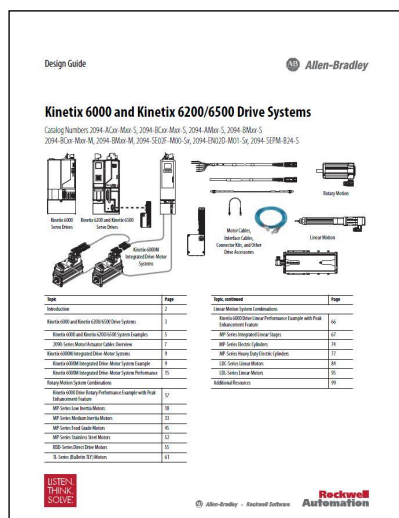


Kinetix Motion Accessories Specifications Technical Data, Publikation [GMC-TD004](#)

- Motor- und Schnittstellenkabel
- Kombinationen aus Antriebs- und Motor-/Aktorkabeln
- Anschlusssätze und Anschlusskomponenten
- Leistungskomponenten

Systembezogene Bestellnummern, Beispiele und Leistungskurven?

Publikationen mit Anleitungen zur Systementwicklung unterstützen Sie bei der Auswahl der erforderlichen (antriebsspezifischen) Bestellnummern für Antriebsmodule, Stromversorgungszubehöerteile, Anschlusssätze, Motorkabel und Schnittstellenkabel für Ihr jeweiliges Antriebs- und Motor-/Aktor-Achssteuerungssystem. Außerdem enthält das Handbuch Systemleistungsspezifikationen und Drehmoment/Drehzahl-Kurven (Drehbewegung) sowie Kraft/Geschwindigkeits-Kurven (lineare Bewegung).



Publikationen mit Anleitungen zur Entwicklung von Antriebsfamiliensystemen

- Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, Publikation [GMC-RM009](#)
- Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, Publikation [GMC-RM003](#)
 - Umfasst integrierte Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsysteme
- Kinetix 300/350 Drive Systems Design Guide, Publikation [GMC-RM004](#)
- Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, Publikation [GMC-RM005](#)
- Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide, Publikation [GMC-RM006](#)
- Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide, Publikation [GMC-RM007](#)
- Ultra3000 Drive Systems Design Guide, Publikation [GMC-RM008](#)

Inhalt der einzelnen Publikationen

- Bestimmung Ihrer Anforderungen (Bestellnummern)
 - Antriebskomponenten
 - Erforderliche Zubehöerteile
 - Optionale Zubehöerteile
- Beispiele für Antriebssysteme
- Kombinationen aus Motor-/Aktorkabeln
- Leistungsdaten zu Antrieben und Motoren/Aktoren
- Leistungskurven zu Dreh- und Lineareinheiten

Notizen:

Kinetix Integrated Motion

Die Kinetix Integrated Motion-Angebote sind Teil des Integrated Architecture-Systems von Rockwell Automation®. Das Integrated Architecture-System vereint eine Vielzahl leistungsstarker Produkte, die in die Software RSLogix™ 5000 und in die Anwendung Studio 5000 Logix Designer™ integriert sind und für die Vereinfachung und Verbesserung von Maschinenaufbau, -betrieb und -wartung sorgen.

Die integrierte Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk verwendet die CIP Motion- und CIP Sync-Technologie von ODVA – alles auf der Grundlage des Common Industrial Protocol (CIP). Weltweite Industrienormen helfen, die Konstanz und Interoperabilität beizubehalten. Das standardmäßige, unveränderte Ethernet-Netzwerk ermöglicht Ihnen die effiziente Verwaltung von Echtzeitsteuerung und Informationsfluss für eine verbesserte, werksweite Optimierung, fundiertere Entscheidungsfindung und bessere Unternehmensleistung. Die Zeitsynchronisierung von Antrieben, E/A und anderen EtherNet/IP-konformen Geräten sorgt für die Leistung, die Sie für die anspruchsvollsten Anwendungen benötigen.

Bei der integrierten Achssteuerung über Sercos (Serial Real-time Communications System) wird eine Steuerungs-/Antriebs-Schnittstelle eingesetzt, die störungsunempfindliche Lichtwellenleiterkabel verwendet. Ein einziger LWL-Ring dient als alleinige Schnittstelle zwischen Steuerung und Antrieb. Er ersetzt die teure Befehls- und Feedbackverdrahtung und sorgt für kürzere Installationszeiten sowie niedrigere Verdrahtungskosten. Über die Sercos-Interface stehen erweiterte Diagnose- und Verfahrensberichte zur Verfügung.

Mit Kinetix Integrated Motion profitieren Sie von einer nahtlosen Integration von Allen-Bradley® Logix5000™-Steuerungen (ControlLogix®, GuardLogix® und CompactLogix™), Hochleistungsnetzwerken (EtherNet/IP und Sercos) sowie einer großen Auswahl an Allen-Bradley-AC- und Servoantrieben, Linear- und Drehmotoren sowie optionalen Linearaktoren. Die Software RSLogix 5000 und die Anwendung Logix Designer stellen eine Vielzahl erweiterter Achssteuerungstools zur Unterstützung von Programmierung, Konfiguration, Inbetriebnahme, Diagnose und Instandhaltung bereit. Die bestellnummernabhängige Konfiguration macht die Inbetriebnahme von Achssteuerungssystemen schnell und einfach. Darüber hinaus sorgt eine umfangreiche Bibliothek an Achssteuerungsbefehlen für die richtige Funktionalität der unterschiedlichsten Anwendungen.

Kinetix Integrated Motion bietet eine große Auswahl an Servoantriebs-, Motor- und Aktorfamilien für ein- und mehrachsige Anwendungen. Diese Systeme bieten folgende Vorteile:

- Servoantriebs-Leistungsbereiche von 50 W bis 149 kW
 - Kinetix 5500-Servoantriebsfamilie
 - Einachsige Kinetix 350-EtherNet/IP-Servoantriebsfamilie
 - Mehrachsige Servoantriebe des Typs Kinetix 6000 und Kinetix 6200 (Sercos-Interface) und Kinetix 6500 (EtherNet/IP-Netzwerk)
 - Integriertes Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystem
- Auswahl an Sercos-Interface- oder EtherNet/IP-Netzwerken
- Eine Vielzahl von Drehmotoren, Drehmotoren mit Direktantrieb, Linearmotoren und Linearaktoren/-einheiten.
 - Die Motoren bieten ein Dauerdrehmoment von nur 0,10 Nm bis maximal 955 Nm
 - Die Linearaktoren bieten Spitzenkräfte von bis zu 14 679 N
- Die Smart Motor-Technologie ermöglicht die automatische Erkennung von Motoren für eine schnelle und komfortable Konfiguration und Inbetriebnahme
- Nutzung eines einzelnen Softwarepakets, RSLogix 5000- oder Studio 5000®-Umgebung, für die umfassende Unterstützung der Konfiguration, Programmierung, Inbetriebnahme, Diagnose und Instandhaltung von Antrieben
- Leistungsstarke Online-Tools zur Achssteuerung wie ein Programm zur Trenderstellung aus Echtzeitdaten, ein grafischer PCAM- und TCAM-Profileditor, Möglichkeiten zur automatischen und manuellen Antrieboptimierung sowie erweiterte Antriebsdiagnosefunktionen
- Geräteaustausch ohne Neukonfiguration zur Unterstützung von Plug-and-Run-Antrieben/-Motoren/-Aktoren
- Software Motion Analyzer für die umfassende Dimensionierung von Achssteuerungsanwendungen sowie zur Analyse, Optimierung, Auswahl und Validierung Ihres Kinetix-Achssteuerungssystems



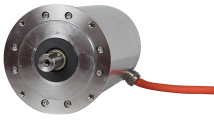
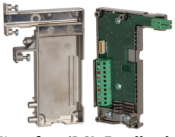
Connected Components-Plattform

Als Teil des Rockwell Automation-Maschinenlösungsangebots ist Connected Components eine bevorzugte Steuerungslösung für Maschinenbauer, die eigenständige Maschinen zu niedrigen Preisen anbieten. Mit Connected Components erhalten Sie genau das richtige Maß an Steuerungsfunktionen, um die Anforderungen von Maschinenbauern und Endkunden zufriedenzustellen, während gleichzeitig die Betriebseffizienz verbessert wird. Engineering- und Anwendungstools ermöglichen die komfortable Entwicklung und Installation mit der bevorzugten Interoperabilität der zahlreichen Produkte der Komponentenklasse.

Der Kinetix 3-Komponenten-Servoantrieb ist eine Achssteuerungslösung für Maschinenbauer, die kostengünstige Anlagen mit hohen Stückzahlen herstellen. Mit dem Komponenten-Servoantrieb steht das richtige Maß an Steuerungsfunktionen für die Anwendung zur Verfügung, ohne dabei die Komplexität zu erhöhen. Systeme können serielle Befehle von MicroLogix™- oder Micro800®-Steuerungen umfassen. Alternativ ist auch eine diskrete Verdrahtung direkt zum Sensor oder zur Steuerung mit Motoren der TL-Series mit geringer Eigenträgeit möglich.

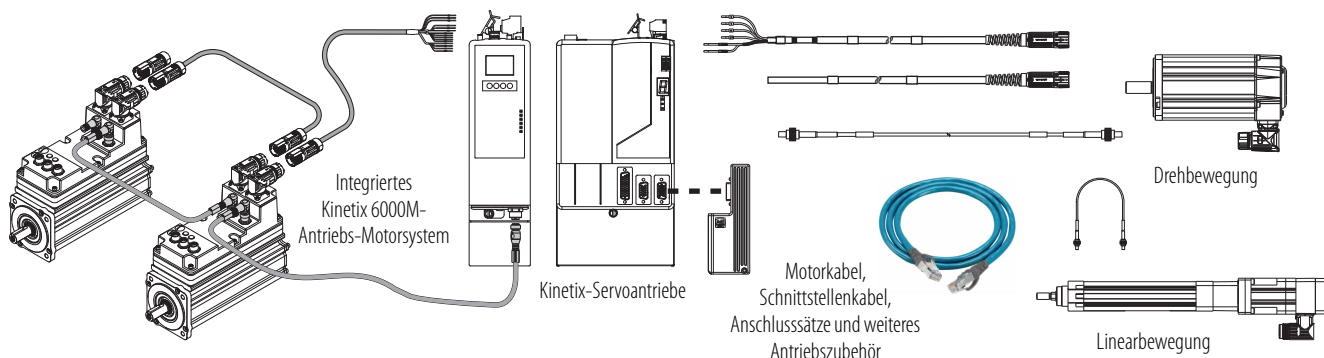
Neuerungen

Die neuen Kinetix-Achssteuerungsprodukte bieten folgende Leistungsmerkmale.

Achssteuerungsprodukte	Beschreibung	Siehe
 <p>Kinetix 5500-Servoantriebe und Kinetix VP-Servomotoren</p>	<p>Die Kinetix 5500-Servoantriebe und Kinetix VP-Servomotoren mit geringer Eigenträgeit bieten eine effiziente Achssteuerungslösung mit hoher Leistung und Skalierbarkeit durch Motorwicklungen, die auf den jeweiligen Leistungsbereich abgestimmt sind, um eine optimierte Systemdimensionierung zu ermöglichen. Ein Kabel zwischen Motor und Antrieb sorgt für weniger Komplexität und niedrigere Kosten.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Hohe Leistung bei einem kleineren Befestigungsmaß und einer optimierten Leistungsdichte • Einachsiger Betrieb für kostengünstige, einfache Anwendungen • Flexible Leistungsanschlüsse in mehrachsigen Konfigurationen, die einen gemeinsamen Bus nutzen <ul style="list-style-type: none"> – Gemeinsam genutzter Wechselstrom – Gemeinsam genutzter Gleichstrom – Konfigurationen mit gemeinsam genutztem Wechselstrom/Gleichstrom und Hybridkonfigurationen • Integrierte Achssteuerung und integrierte Sicherheit im EtherNet/IP-Netzwerk • Servoantriebe 2198-Hxxx-ERS: Festverdrahtete Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung, PLd, Kategorie 3; SIL CL2 • Servoantriebe 2198-Hxxx-ERS2: Integrierte Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung, PLe, Kategorie 3; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> • Auf Seite 10 finden Sie einen Überblick über Kinetix VP-Motoren (Serie VPL, VPF und VPS). • Auf Seite 31 finden Sie einen Überblick über die Kinetix 5500-Servoantriebe. • Auf Seite 44 finden Sie die Leistungsdaten zu Kinetix 5500-Antrieben und Kinetix VP-Motoren (Serie VPL).
 <p>Kinetix VP-Servomotoren (Serie VPF) für die Lebensmittelindustrie</p>	<p>Kinetix VP-Motoren (Serie VPF) für die Lebensmittelindustrie verbinden die Eigenschaften der Servomotoren der Serie VPL mit geringer Eigenträgeit mit Leistungsmerkmalen, die auf die speziellen Anforderungen vieler Anwendungen aus der Nahrungsmittel- und Getränkeindustrie abgestimmt sind.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Konfigurierbare Wicklungsoptionen, Bremsen und Encoder-Rückführung • IP66/IP67 mit Wellendichtung (Standard) und Verwendung eines Kabelanschlusses, der vor Umgebungseinflüssen geschützt ist • Mit für die Lebensmittelindustrie geeigneter Epoxidbeschichtung 	<ul style="list-style-type: none"> • Auf Seite 10 finden Sie einen Überblick über Motoren der Serie VPF für die Lebensmittelindustrie. • Auf Seite 47 finden Sie die Leistungsdaten zu Kinetix 5500-Antrieben und Kinetix VP-Motoren (Serie VPF).
 <p>Kinetix VP-Servomotoren (Serie VPS) aus Edelstahl</p>	<p>Kinetix VP-Servomotoren (Serie VPS) aus Edelstahl basieren auf der bewährten MP-Series-Technologie für den Einsatz in Umgebungen mit Hochdruckreinigung, wie sie beispielsweise in den Fertigungsanlagen der Nahrungsmittel- und Getränkeindustrie, in Brauereien, in der Milchwirtschaft, in Pharmaunternehmen sowie in der Gesundheits- und Pflegeproduktebranche üblich sind.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Speziell für Hygieneumgebungen entwickelt und für den Einsatz in Anwendungen geeignet, die mit hochätzenden Flüssigkeiten gereinigt werden • IP69K für Hochdruckreinigung von Motoren bis 1200 psi, IP66/IP67-Wellendichtung und Anschluss, der vor Umgebungseinflüssen geschützt ist • Die Außenseite besteht aus einem glatten, passivierten Edelstahlzylinder der 300-Reihe 	<ul style="list-style-type: none"> • Seite 10 bietet einen Überblick über die Edelstahlmotoren der Serie VPS. • Auf Seite 50 finden Sie die Leistungsdaten zu Kinetix 5500-Antrieben und Kinetix VP-Motoren (Serie VPS).
 <p>Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz</p>	<p>Der Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK wandelt 15-polige Hiperface-Encoder-Rückführungssignale in 2-polige DSL-Rückführungssignale um. Verwenden Sie diesen Umrichtersatz für neue Installationen mit Kinetix 5500-Servoantrieben sowie kompatiblen Motoren und Aktoren oder bereits vorhandenen Motor-/Aktorinstallationen, wenn Sie auf Kinetix 5500-Servoantriebe aufrüsten. Linearantriebe der LDAT-Series sowie Motoren und Aktoren der MP-Series (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Auf Seite 44 finden Sie Leistungsspezifikationen für Kinetix 5500-Antriebe mit Drehmotoren der MP-Series. • Auf Seite 55 finden Sie Leistungsspezifikationen für Kinetix 5500-Antriebe mit linearen Aktoren der MP-Series und LDAT-Series.

Auswahl eines Kinetix-Achssteuerungssystems

Typische Achssteuerungssysteme erfordern die Auswahl aus verschiedenen Kategorien der Allen-Bradley-Achssteuerungsprodukte.



Verwendung der Software Motion Analyzer

Die Software Motion Analyzer ist ein umfassendes Dimensionierungstool für die Analyse, Optimierung, Auswahl und Validierung Ihres Kinetix-Achssteuerungssystems. Ganz gleich, um welchen Antrieb bzw. welchen kompatiblen Motor/Aktor es sich handelt, stellt Ihnen die Software Motion Analyzer die Daten zur Verfügung, die Sie zum Bestimmen des optimalen Antriebs und der optimalen Motor/Aktor-Kombination für Ihre Anwendung benötigen.

Sie können mit der Software Motion Analyzer auch eine Stückliste erstellen und eine Artikelliste der Systemkomponenten mit Bestellnummern und Produktbeschreibungen generieren.

Das Bild zeigt die Benutzeroberfläche der Motion Analyzer Software. Es sind verschiedene Bereiche markiert:

- Motor- und Antriebs-spezifikationen:** Zeigt die gewählten Komponenten **MPL-B310P** (Motor) und **2094-BMP5-S-250** (Antrieb).
- Ausgewählter Motor:** Zeigt die Motorparameter wie Motor Capacity (Temp) 0%, Peak Speed 2%, Peak Torque 0%, Brake Rating und Inertia Ratio 0.00 : 1.
- Ausgewählter Antrieb:** Zeigt die Antriebsparameter wie Drive Capacity (Temp) 0%, Average Current 0%, Peak Current 0% und Bus Utilization 1%.
- Axis System Performance:** Ein Diagramm, das das Drehmoment/Drehzahl-Leistungskurve (Torque-Speed) zeigt. Die Y-Achse ist mit 'Torque (Nm)' beschriftet, die X-Achse mit 'Speed (rpm)'. Die Kurve zeigt ein konstantes Drehmoment bis zu einer bestimmten Drehzahl, gefolgt von einem Leistungsabfall.
- Generierte Stückliste (BOM Summary):** Eine Tabelle, die die Systemkomponenten auflistet:

Item	Part No	Quantity	Description	Price (0)	Amount (0)
1	MPL-B310P-SJ72AA	1	Motor, 1.58N-m(14lb-in), 5000 rpm motor	NA	NA
2	2090-XXNPMF-16S01	1	CABLE, NON-FLEX, MOTOR POWER (with bra...	NA	NA
3	2090-XXNFMF-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
Software & Accessories					
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

Die Software steht unter <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> zum Download bereit.

Leistungsmerkmale der Software Motion Analyzer

Die Software Motion Analyzer erleichtert die Maschinenentwicklung und den Untersuchungsprozess, da sie die Vorgänge beschleunigt, vereinfacht und präziser macht. Darüber hinaus bietet die Software Motion Analyzer eine auf Fakten basierende Entscheidungshilfe sowie ein Konzept zur Designoptimierung, wodurch Maschinenbauer von folgenden Vorteilen profitieren:

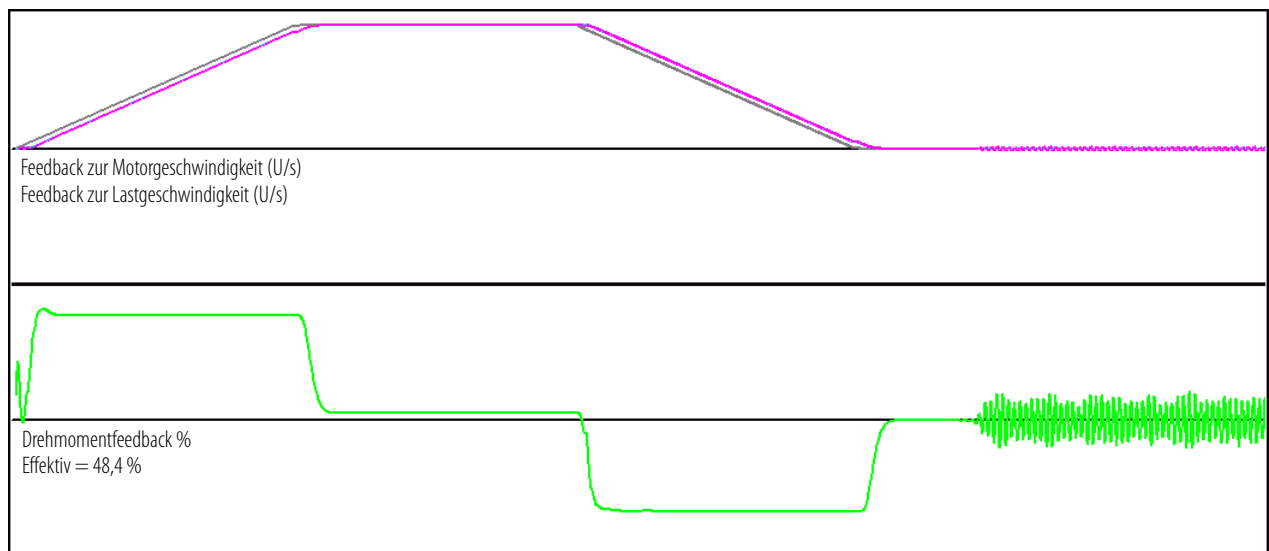
- Geringere Risiken bei der Entwicklung von Achssteuerungssystemen.
- Verkürzung der Zeit von der Maschinenentwicklung bis zum Versand.
- Optimierung von Kosten und Größe des Achssteuerungssystems.
- Verbesserung der Maschinenleistung und -zuverlässigkeit.
- Erstellen einer Stückliste.

Die Software Motion Analyzer umfasst alle Kinetix-Achssteuerungsprodukte und -Leistungsmerkmale.

Elektrozylinder der MP-Series – Bereitstellen standardmäßiger Linearbewegung, ohne dafür Kataloge nach geeigneten Kugelrollspindeln, Steuerriemen, Antriebsscheiben und Lagern durchsuchen zu müssen. Die Eingabe mechanischer Daten ist nicht erforderlich. Es genügt, wenn Sie Lastinformationen und Bewegungsprofil angeben. Die Ausgabe umfasst sogar eine L_{10} -Schätzung der Lebensdauer.



Tuning Simulation – Hierbei handelt es sich um ein Tool, mit dem Sie leichter vorhersagen können, wie sich Ihre Maschine in der Praxis verhalten wird. Das Tool emuliert die Abstimmung einer Achse in der Software RSLogix 5000 oder in der Anwendung Logix Designer (einschließlich Autotuning) und simuliert anschließend das Verhalten von Last, Motor und Antrieb. Dabei werden auch die Regeltreue der mechanischen Komponenten sowie das Flankenspiel berücksichtigt, um die Simulation realistischer zu machen.



Variable Hauptversorgungsanalyse – Diese ist vor allem für Maschinenbauer hilfreich, die ihre Maschinen nach Übersee exportieren.

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	

Vorhersage der Motorwärmeleistung – Bei dieser wird die Umgebungstemperatur des Motors berücksichtigt, um dessen Leistung bei extremer Hitze zu überprüfen.

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	

Effizienzanalyse – Gibt Aufschluss darüber, wo das vom Motor generierte Drehmoment verbraucht wird.



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

Die Software Motion Analyzer unterstützt Sie außerdem beim Erstellen von Stücklisten. Dank des regelbasierten Ansatzes ist die Auswahl der richtigen Antriebe, Motoren, Kabel, E/A-Anschlüsse und weiterer Zubehörteile nun schnell und fehlerfrei.

Sie können sich ein System als Stückliste angeben lassen oder eine Auswahl basierend auf den Ergebnissen der Motor/Aktor- und Antriebsdimensionierung vornehmen, die von der Software Motion Analyzer berechnet wurde.

Abschließend können Sie die Stückliste ausdrucken oder die Stücklistendatei in Microsoft Word- oder Excel-Anwendungsdateien exportieren.

Step 4: Axis Module

	Part Number	System Continuous Torque (Nm)	System Peak Torque (Nm)	Rated Speed (mm/sec)
<input type="radio"/>	2094-BC01-M01	2.1	8.2	5000
<input checked="" type="radio"/>	2094-BC01-MP5	2.1	4.3	5000
<input type="radio"/>	2094-BC02-M02	--	--	--
<input type="radio"/>	2094-BC04-M03	--	--	--
<input type="radio"/>	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-16S09

Step 6: Motor/Actuator Feedback Cable

Feedback Cable with molded connectors Cable Length: None

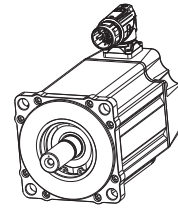
Universal Feedback Cable Without Drive End Connectors (Connectors available in accessories) Cable Length: 9m(30 ft)

Die Software Motion Analyzer steht unter <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> zum Download bereit.

Auswahl einer Produktfamilie für Drehbewegungen

Kinetix VP-Servomotoren

- Entwickelt für den Kinetix 5500-Leistungsbereich und eine optimierte Systemdimensionierung
- Ein-Kabel-Technologie
- Motoren der 200-V- und 400-V-Klasse
- Gewindebohrung am Wellenende
- Hochauflösende Multi-Turn- und Single-Turn-Encoder mit absoluter Position



Kinetix VP-Servomotoren (Serie VPL) mit geringer Eigenträgheit basieren auf der bewährten Technologie der MP-Series für dynamische Leistungsfähigkeit, höhere Zuverlässigkeit und eine Produktion mit großen Stückzahlen.

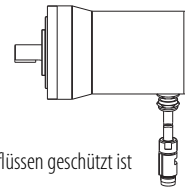
- Seltene-Erden-Magnete mit hoher Energie
- SpeedTec-DIN-Anschluss, drehbar um 325°
- IP66 mit optionaler Wellendichtung und vor Umgebungseinflüssen geschütztem, gekapseltem Steckverbinder
- 0,46 bis 33 Nm Dauerstillstandsmoment

Kinetix VP-Servomotoren (Serie VPF) für die Lebensmittelindustrie sind für die anspruchsvollen Umgebungen in der Lebensmittelindustrie geeignet, da sie mit lebensmittelechten Lacken und Wellendichtungen sowie mit nicht korrodierenden Befestigungselementen und einer Welle aus Edelstahl ausgestattet sind.

- Konfigurierbare Wicklungsoptionen, Bremsen und Encoder-Rückführung
- Für die Lebensmittelindustrie geeignete Epoxidbeschichtung
- IP66/IP67 mit Wellendichtung (Standard) und Verwendung eines Kabelanschlusses, der vor Umgebungseinflüssen geschützt ist
- 0,93 bis 19 Nm Dauerstillstandsmoment

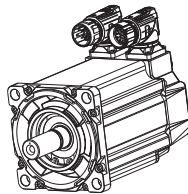
Kinetix VP-Edelstahlmotoren (Serie VPS) für Umgebungen mit Hochdruckreinigung.

- Speziell für Hygieneumgebungen entwickelt und für den Einsatz in Anwendungen geeignet, die mit hochätzenden Flüssigkeiten gereinigt werden
- Die Außenseite besteht aus einem glatten, passivierten Edelstahlzylinder der 300-Reihe
- Konform mit der NSF/ANSI-Norm 169
- Kabelverlängerungen, 5 m
- IP69K für Hochdruckreinigung von Motoren bis 1200 psi, IP66/IP67-Wellendichtung (Standard) und Anschluss, der vor Umgebungseinflüssen geschützt ist
- 8,1 bis 21,0 Nm Dauerstillstandsmoment



Servomotoren der MP-Serie

- Motoren der 200-V- und 400-V-Klasse
- Gewindebohrung am Wellenende
- Hochauflösende Multi-Turn- und Single-Turn-Encoder mit absoluter Position



Motoren der MP-Serie (Serie MPL) mit geringer Eigenträgheit bieten kleinere Motorgößen, während sie gleichzeitig ein erheblich höheres Drehmoment bereitstellen, um die anspruchsvollen Anforderungen leistungsstarker Achssteuerungssysteme erfüllen zu können.

- Seltene-Erde-Magnete mit hoher Energie
- IP66 mit optionaler Wellendichtung und vor Umgebungseinflüssen geschützten, gekapselten Steckverbindern
- 0,26 bis 163 Nm Dauerstillstandsmoment

Motoren der MP-Serie (Serie MPF) für die Lebensmittelindustrie sind für die anspruchsvollen Umgebungen in der Lebensmittelindustrie geeignet, da sie mit lebensmittelechten Lacken und Wellendichtungen sowie mit nicht korrodierenden Befestigungselementen und einer Welle aus Edelstahl ausgestattet sind.

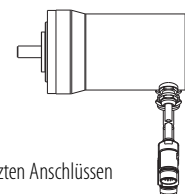
- Konfigurierbare Wicklungsoptionen, Bremsen und Encoder-Rückführung
- Für die Lebensmittelindustrie geeignete Epoxidbeschichtung
- IP66/IP67 mit Wellendichtung (Standard) und Verwendung von Kabelanschlüssen, die vor Umgebungseinflüssen geschützt sind
- 1,6 bis 19,4 Nm Dauerstillstandsmoment

Motoren der MP-Serie (Serie MPM) mit mittlerer Eigenträgheit für Anwendungen mit höherer Trägheit.

- Mehrere optionale Wicklungsgeschwindigkeiten
- Seltene-Erde-Magnete mit hoher Energie
- IP67 mit optionaler Wellendichtung und vor Umgebungseinflüssen geschützten, gekapselten Steckverbindern
- 2,18 bis 62,8 Nm Dauerstillstandsmoment

Edelstahlmotoren der MP-Serie (Serie MPS) für Umgebungen mit Hochdruckreinigung.

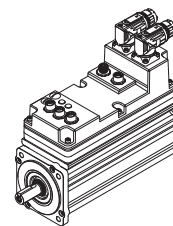
- Speziell für Hygieneumgebungen entwickelt und für den Einsatz in Anwendungen geeignet, die mit hochätzenden Flüssigkeiten gereinigt werden
- Die Außenseite besteht aus einem glatten, passivierten Edelstahlzylinder der 300-Reihe
- Zertifiziert und aufgelistet gemäß NSF/ANSI-Norm 169
- Kabelverlängerungen, 3 m
- IP69K für Hochdruckreinigung von Motoren bis 1200 psi, IP66/IP67-Wellendichtung (Standard) und vor Umgebungseinflüssen geschützten Anschlüssen
- 3,6 bis 21,5 Nm Dauerstillstandsmoment



Integriertes Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystem

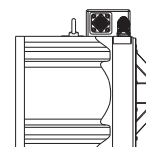
Integrierte Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsysteme verbinden die Technologien der zuverlässigen und leistungsstarken Servomotoren der MP-Serie für die Lebensmittelindustrie und der Kinetix 6000-Servoantriebe zu einem einzelnen, kompakten Paket.

- USDA-konformer, lebensmittelechter Lack, Wellendichtung gemäß IP66 und die gleichen vor Umwelteinflüssen geschützten, gekapselten Steckverbinder, mit denen auch die Motoren der MP-Serie für die Lebensmittelindustrie ausgestattet sind
- Standardflansch der MP-Serie und -Wellendichtungen (derselben Baugröße) für eine einfache Aufrüstung
- Hybrid- und Netzwirkabel ermöglichen den Anschluss an bis zu 16 integrierte Kinetix 6000M-Antriebs-Motoreinheiten
- 460-V-Wicklungen
- 3,0 bis 7,5 Nm Dauerstillstandsmoment
- Hochauflösende Multi-Turn-Encoder mit absoluter Position

**Servomotoren der RDD-Serie mit Direktantrieb**

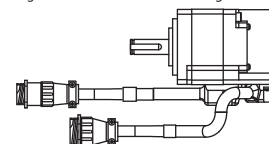
Direktantriebsmotoren der Serie RDD bieten eine direkte Kopplung zur Last, was mechanische Übertragungsgeräte überflüssig macht und die Systemleistung und -effizienz verbessert.

- Direktkopplung zur Last
- Konfiguration mit lagerlosem Gehäuse
- 460-V-Wicklungen, mehrere optionale Wicklungsgeschwindigkeiten
- IP65 bei Verwendung von gekapselten Steckverbindern, die vor Umgebungseinflüssen geschützt sind
- 32,7 bis 426 Nm Dauerstillstandsmoment
- Hochauflösende Multi-Turn und Single-Turn-Encoder des Typs Heidenhain EnDat 2,2

**Servomotoren der TL-Serie**

Leistungsstarke Servomotoren der Serie TL und TLY kombinieren kompakte Größe mit hoher Drehmomentdichte, um eine möglichst hohe Leistung auf kleiner Fläche zu ermöglichen.

- Kompakte Größe, hohe Drehmomentdichte, Seltene-Erden-Magnete mit hoher Energie
- 230-V-Wicklungen in metrischen und NEMA-Baugrößen
- IP65 mit optionaler Wellendichtung
- 0,086 bis 5,42 Nm Dauerstillstandsmoment
- Hochauflösende Absolutpositions- oder Inkremental-Encoder-Optionen, Multi-Turn (batteriegepuffert)



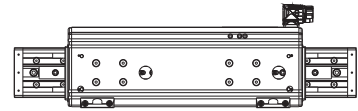
Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Motorfamilien finden Sie unter Drehende Servomotoren auf [Seite 21](#). Produktspezifikationen finden Sie in der Publikation [GMC-TD001](#), Kinetix Rotary Motion Technical Data.

Auswahl einer Produktfamilie für lineare Bewegungen

Integrierte Linearantriebe, LDAT-Series

Die Linearantriebe der LDAT-Series bestehen aus einem zuverlässigen, linearen Aktor mit hoher Drehzahl und einer integrierten linearen Führung, mit der die Last gedrückt, gezogen oder getragen werden kann.

- Erhöhte Zuverlässigkeit aufgrund der Direktantriebstechnologie mit einer einzelnen linearen Führung, nur einem Verschleißteil, linearen Käfig-Kugel-Lagern und durch den Wegfall von Verschleißteilen im Zusammenhang mit der Umwandlung von Drehbewegungen in lineare Bewegungen
- Integriertes lineares Lager ermöglicht das Tragen einer Last ohne die Montage und Ausrichtung externer Lager
- Mehrere Montageflächen und Methoden für eine einfachere Montage auf Ihrer Maschine
- Wird direkt mit dem Element gekoppelt, das bewegt werden muss
- Hohe Geschwindigkeiten, bis zu 5 m/s, und eine Beschleunigung von 49 m/s² sind Standard
- Spitzenkräfte von 168 bis 5469 N

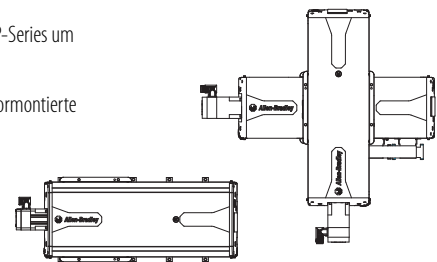


Integrierte Lineareinheiten der MP-Series

Integrierte Lineareinheiten der Serie MPAS erweitern die Leistung und Zuverlässigkeit der Servomotorstechnologie der MP-Series um lineare Schiebeaktoren mit Kugelrollspindel und Direktantrieb.

Integrierte Mehrachs-Lineareinheiten der Serie MPMA erweitern das Allen-Bradley-Aktorangebot um vordefinierte und vormontierte Mehrachs-Konfigurationen für eine Vielzahl von Produktionsanforderungen.

- Betrieb mit 200/230 V und 400/460 V (200/230 V nur bei Baugröße 150 mm mit Direktantrieb)
- Magnete (seltene Erden) mit hoher Energie
- Schlitten- und Sockelmontage ermöglicht die Stapelung der Baugrößen 200 mm und 250 mm
- IP30-Einstufung mit einzigartigem, langlebigem Dichtleistungssystem
- 83 bis 521 N Dauerstillstandskraft

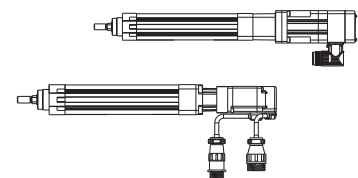


Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Linearaktorfamilien finden Sie unter Linearaktoren auf [Seite 26](#).

Elektrozylinder der MP-Series und TL-Series

Mit Elektrozylindern der Serie MPAR und TLAR können Sie Ihre Anwendungen mit flexiblen Servomotorsteuern ausstatten, die sich optimal für Lösungen eignen, in denen Kräfte schnell aufgebaut und Positionen exakt erreicht werden müssen. Diese langlebigen, leisen und energiesparenden, nicht rotierenden Aktoren mit Edelstahlkolben sind in drei ISO 15552-Baugrößen (32, 40 und 63 mm) der Pneumatikklasse verfügbar und stellen eine herausragende Erweiterung für Pneumatiksysteme dar.

- Betrieb mit 200/230 V (Serie TLAR)
- Betrieb mit 200/230 V und 400/460 V (Serie MPAR)
- Modernes Design mit Kugelrollspindel, angetrieben von Motoren der TL-Series (Serie TLY) und MP-Series (Serie MPL)
- Vollständig montierte und montagebereite Zylinder vereinfachen das Engineering der mechanischen Komponenten sowie die Verdrahtung und verkürzen die Inbetriebnahmezeit
- Vollständige Einheit mit IP40-Einstufung (Serie MPAR und TLAR), IP66 (Serie MPAR) für elektronische Komponenten bei Verwendung von vor Umgebungseinflüssen geschützten Kabelanschlüssen (Serie 2090)
- 240 bis 2000 N Dauerstillstandskraft



Hochbelastbare Elektrozylinder der MP-Series

Bei den hochbelastbaren Elektrozylindern der Serie MPAL handelt es sich um kompakte, ultrastarke Aktoren mit geringem Gewicht, die als kostengünstige Alternative zu hydrostatisch angetriebenen Lösungen verwendet werden können.

- Betrieb mit 200/230 V und 400/460 V
- Modernes Design mit Kugelrollspindel und Rollengewinde, angetrieben von Motoren der MP-Series (Serie MPL)
- Vollständig montierte und montagebereite Zylinder vereinfachen das Engineering der mechanischen Komponenten sowie die Verdrahtung und verkürzen die Inbetriebnahmezeit
- Verfügbar mit Standardmontage (Flächen- und Zapfenmontage an der Vorderseite) sowie mit für die Lebensmittelindustrie geeigneter Lackierung und entsprechender Montage mit (Flächenmontage an der Vorderseite und Lastösenmontage an der Rückseite)
- IP67-Einstufung bei Verwendung von vor Umgebungseinflüssen geschützten Kabelanschlüssen (Serie 2090)
- Verfügbar in den Baugrößen 64, 83, 110 und 144 mm mit 706 bis 13 122 N Dauerstillstandskraft

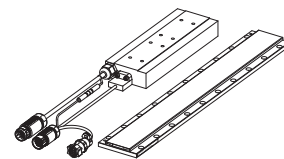


Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Elektrozylinderfamilien finden Sie unter Linearaktoren auf [Seite 26](#).

Linearmotoren der LDC-Series mit Eisenkern

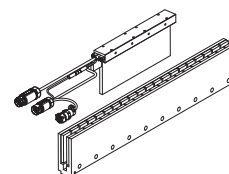
Die Linearmotortechnologie der LDC-Series bietet kostengünstige Optionen, die Ihnen die Verbesserung des Maschinendurchsatzes ermöglichen, während sie Wartungs- und Ausfallzeiten verringert.

- Betrieb mit 200/400 V und 460 V AC (LDC-Series)
- Rastmoment $< 5\%$ der Dauerkraft (LDC-Series)
- Geschwindigkeiten von bis zu 10 m/s für eine höhere Maschinenproduktivität
- IP65-Einstufung und RoHS-konform
- 74 bis 2882 N Dauerstillstandskraft (LDC-Series)

**Linearmotoren der LDL-Series ohne Eisenkern**

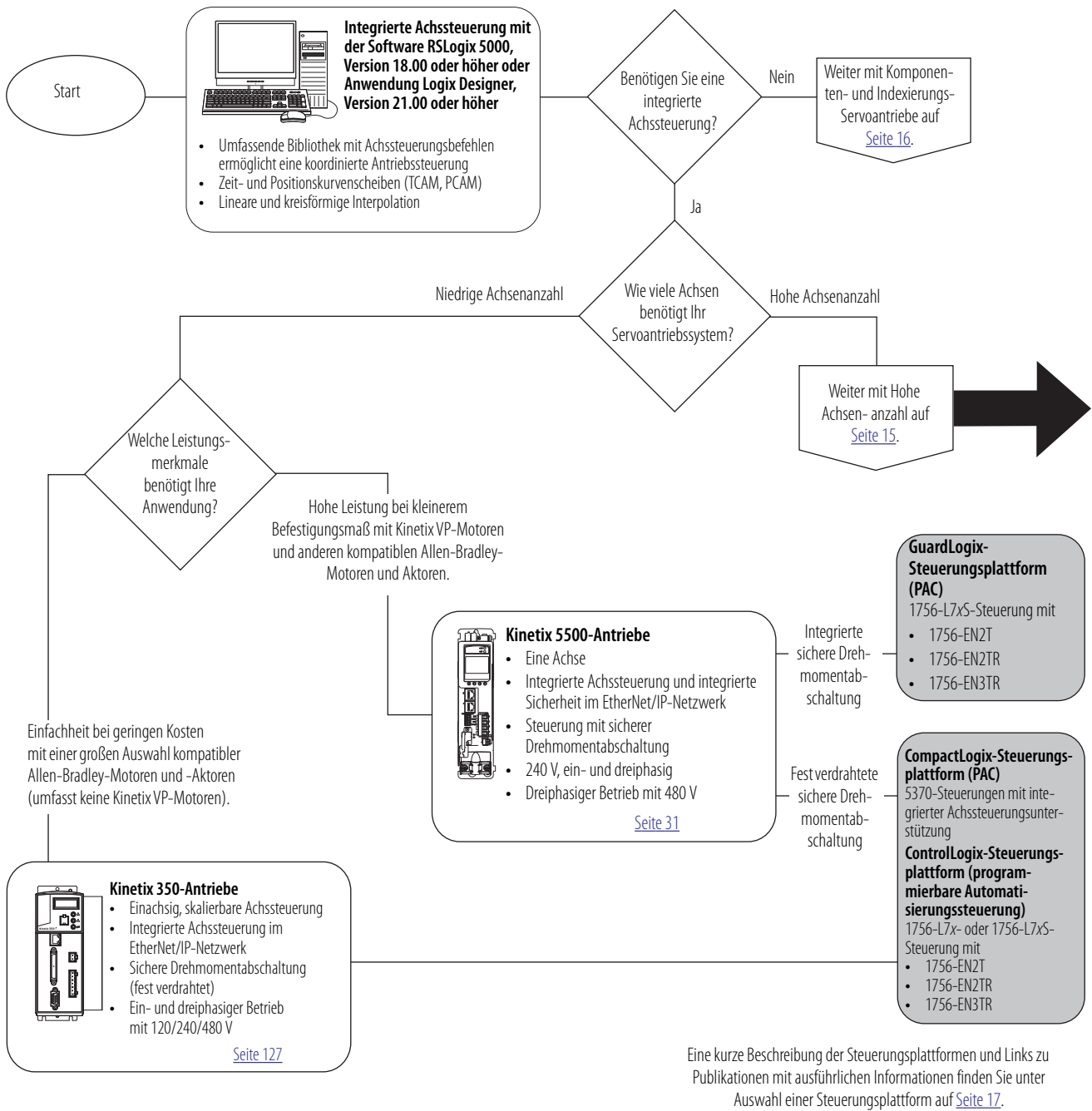
Die Linearmotortechnologie der LDL-Series bietet kostengünstige Optionen, die Ihnen die Verbesserung des Maschinendurchsatzes ermöglichen, während sie Wartungs- und Ausfallzeiten verringert.

- Betrieb mit 230 V AC (LDL-Series)
- Technologie ohne Rastmoment für ruckfreie Bewegungen (LDL-Series)
- Geschwindigkeiten von bis zu 10 m/s für eine höhere Maschinenproduktivität
- IP65-Einstufung und RoHS-konform
- 63 bis 596 N Dauerstillstandskraft (LDL-Series)



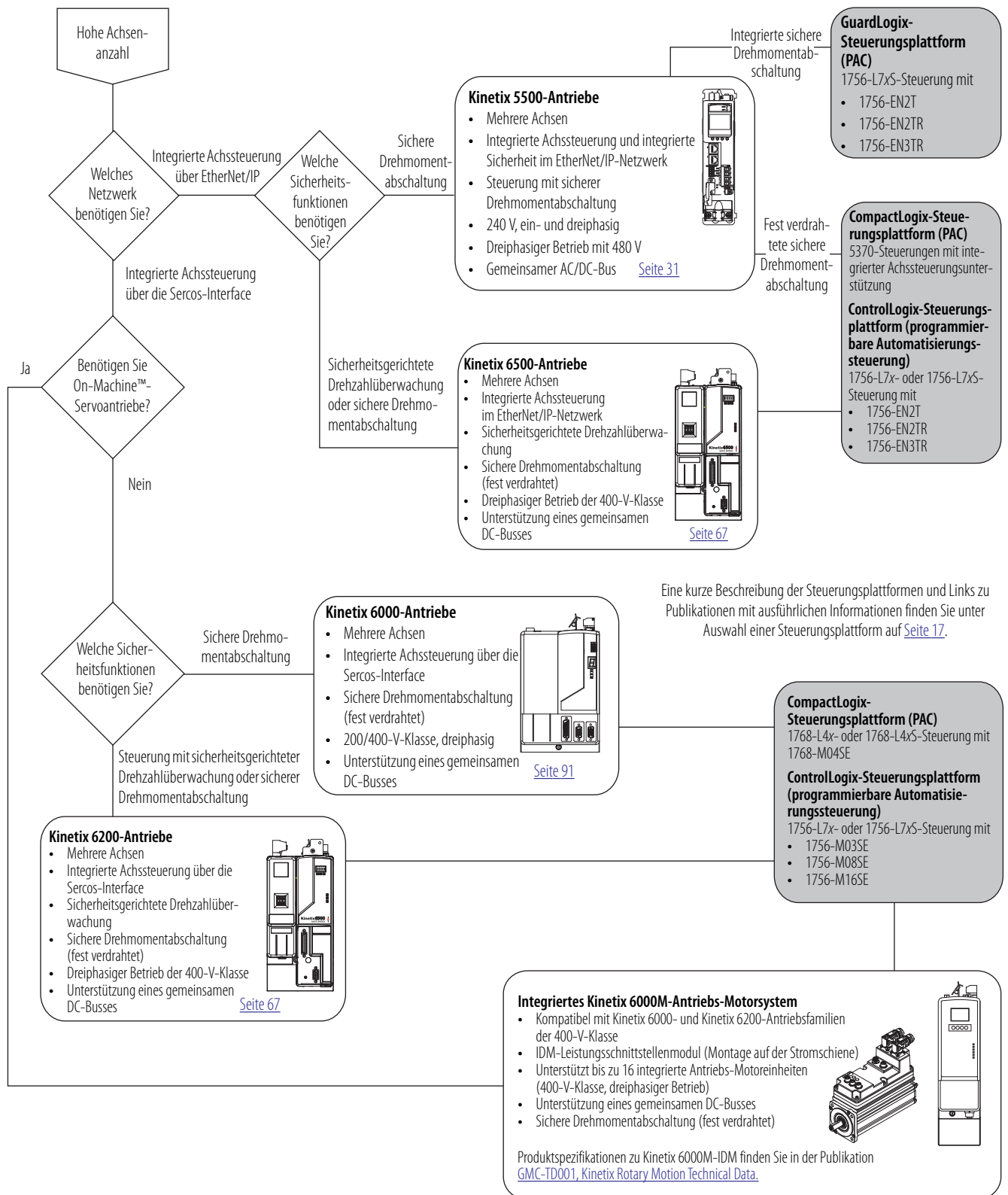
Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Linearmotorfamilien finden Sie unter Lineare Servomotoren auf [Seite 25](#). Produktspezifikationen finden Sie in der Publikation [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Technical Data.

Auswahl eines Servoantriebssystems

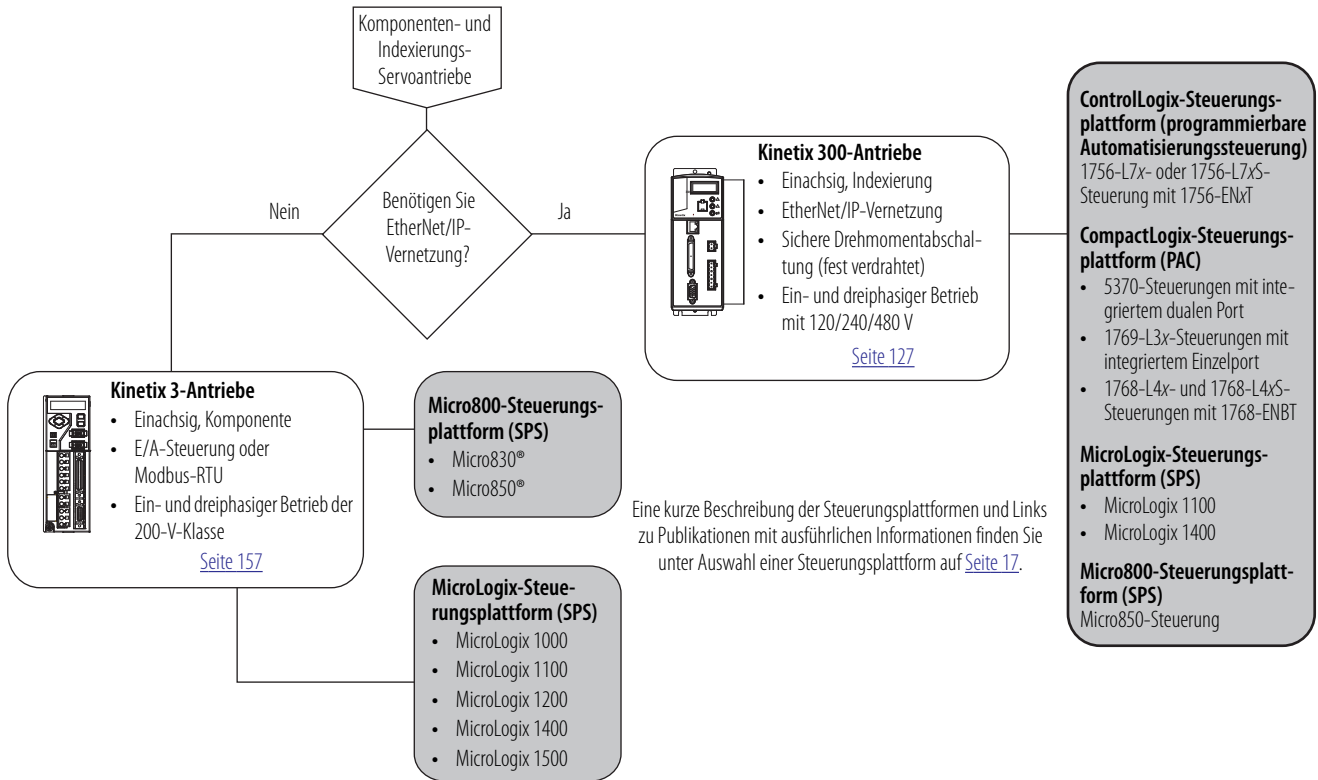


Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Servoantriebsfamilien finden Sie unter Servoantriebe ab [Seite 28](#). Produktspezifikationen finden Sie in der Publikation [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Technical Data.

Kompatible Produkte für Dreh- und Linearbewegungen finden sie unter Kompatible Motoren und Aktoren auf [Seite 16](#).



Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Servoantriebsfamilien finden Sie unter Servoantriebe ab [Seite 28](#). Produktspezifikationen finden Sie in der Publikation [GMC-TD003, Kinetix Servo Drives Technical Data](#).



Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Servoantriebsfamilien finden Sie unter Servoantriebe ab [Seite 28](#). Produktspezifikationen finden Sie in der Publikation [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Technical Data.

Kompatible Motoren und Aktoren

Drehbewegung	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
Kinetix VP (Serie VPL)	X	–	–	–	–	–	–
Kinetix VP (Serie VPF)	X	–	–	–	–	–	–
Kinetix VP (Serie VPS)	X	–	–	–	–	–	–
MP-Serie (Serie MPL)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
MP-Serie (Serie MPM)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
MP-Serie (Serie MPF)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
MP-Serie (Serie MPS)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
Kinetix 6000M (Serie MDF)	–	–	–	X	X	–	–
RDD-Serie (Serie RDB)	–	X	–	X	X	–	–
TL-Serie (Serie TLY)	–	–	X	X ⁽⁷⁾	X	X	X
TL-Serie (Serie TL)	–	–	–	–	–	–	X ⁽⁸⁾

Lineare Bewegung	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
LDAT-Serie	X ^{(1) (6)}	X ⁽²⁾	–	X ⁽²⁾	X ⁽²⁾	X ⁽³⁾	X ⁽²⁾
MP-Serie (Serie MPAS)	X ^{(4) (6)}	X	X ⁽⁴⁾	X	X	X	X ⁽⁵⁾
MP-Serie (Serie MPMA)	X ^{(4) (6)}	X	X ⁽⁴⁾	X	X	X	–
MP-Serie (Serie MPAR)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
MP-Serie (Serie MPAI)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
TL-Serie (Serie TLAR)	–	–	X	–	–	X	X
LDC-Serie, Eisenkern	–	X	–	X	X	X	X
LDL-Serie, ohne Eisenkern	–	X	–	X	X	X	X

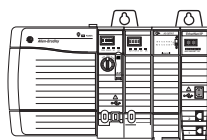
(1) Nur Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xDx (hochauflösende Absolut-Encoder).
 (2) Nur Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xBx (Inkremental-Encoder).
 (3) Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xBx (inkremental) oder LDAT-Sxxxxx-xDx (hochauflösend, absolut).
 (4) Nur Lineareinheiten der MP-Serie (Kugeltrollspindel).
 (5) Nur Lineareinheiten der MP-Serie (Direktantrieb).
 (6) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Motoren und Aktoren der LDAT-Serie und MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).
 (7) Nur TLY-Axxxx-H-Drehmotoren (Inkremental-Encoder).
 (8) Nur TL-Axxxx-B-Drehmotoren (High-Resolution-Encoder).

Auswahl einer Steuerungsplattform

Für eine koordinierte Achssteuerung sind entweder ControlLogix-, GuardLogix- oder CompactLogix-Steuerungen erforderlich.

Programmierbare Automatisierungssteuerungen

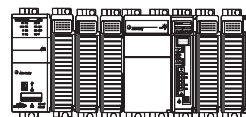
ControlLogix-Steuerungsplattform



Die programmierbaren ControlLogix- und GuardLogix-Automatisierungssteuerungen (PAC) sind modulare Systeme, die auch für Ihre anspruchsvollsten Anwendungen geeignet sind. Die Module werden in die Steckplätze des ControlLogix-Chassis eingesetzt.

- ControlLogix-Chassis
- Integrierte Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk
- Integrierte Sicherheitssteuerungen
- Integrierte Achssteuerung über die Sercos-Interface
- Indexierung im EtherNet/IP-Netzwerk

CompactLogix-Steuerungsplattform

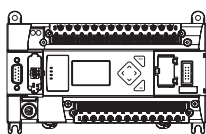


Die programmierbare CompactLogix-Automatisierungssteuerung ist ein modulares System, das eine kostengünstige Steuerung für kleinere Anwendungen bereitstellt. Die Module rasten nebeneinander auf einer DIN-Schiene ein.

- CompactLogix-DIN-Schiene
- Integrierte Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk
- Integrierte Sicherheitssteuerungen
- Integrierte Achssteuerung über die Sercos-Interface
- Indexierung im EtherNet/IP-Netzwerk

Programmierbare Logiksteuerungen

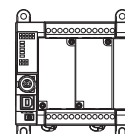
MicroLogix-Steuerungsplattform



Die programmierbaren MicroLogix-Logiksteuerungen (SPS) mit Modbus-RTU oder PTO-Signalen bieten einfache, SPS-basierte Achssteuerungslösungen.

- Indexierung im EtherNet/IP-Netzwerk
- Impulsfolgeausgang (PTO)

Micro800-Steuerungsplattform



Die programmierbaren Micro800-Logiksteuerungen (SPS) mit E/A-Steuerung oder Modbus-RTU-Signalen bieten einfache, SPS-basierte Achssteuerungslösungen mit dem Kinetix 3-Komponentenservoantrieb.

- Indexierung im EtherNet/IP-Netzwerk
- Impulsfolgeausgang (PTO)

Weitere Informationen zu Steuerungsplattformen und zu den Schnittstellen/Netzwerkmodulen, die für Achssteuerungsanwendungen erforderlich sind, finden Sie in den Publikationen, die in der folgenden Tabelle aufgelistet sind.

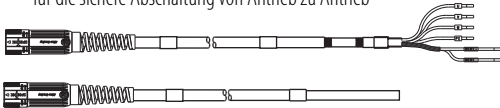
Steuerungsplattform	Quelle
ControlLogix	ControlLogix Auswahlanleitung, Publikation 1756-SG001
EtherNet/IP-Kommunikationsmodule	1756 ControlLogix Communication Modules Specifications, Publikation 1756-TD003
Sercos-Interface-Module	1756 ControlLogix Integrated Motion Modules Specifications, Publikation 1756-TD004
Analoge Servomodule	
CompactLogix	CompactLogix Auswahlanleitung, Publikation 1769-SG001
Sercos-Interface-Module	1768 CompactLogix Integrated Motion Module Specifications, Publikation 1768-TD001
MicroLogix	MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide, Publikation 1761-SG001
Micro800	Speicherprogrammierbare Steuerungen Micro800 – Auswahlanleitung, Publikation 2080-SG001

Weitere Informationen zu technischen Publikationen, die für Integrated Architecture-Produkte zur Verfügung stehen, finden Sie in der Publikation [IASIMP-RM001](#), Integrated Architecture Recommended Literature Reference Manual.

Auswahl von Zubehörteilen für Servoantriebe

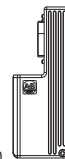
Motor- und Schnittstellenkabel

- Ein-Kabel-Technologie für Kinetix VP-Drehmotoren
- Motorleistungs- und Feedbackkabel für Ihren Motor/Aktor
- Schnittstellenkabel für Sercos- und Ethernet-Kommunikationsmodule
- Schnittstellenkabel für E/A-Steuerung und Kaskadierung von Signalen für die sichere Abschaltung von Antrieb zu Antrieb



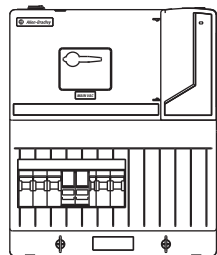
Anschlussätze, Umrichtersätze und Anschlusskomponenten

- Anschlussätze für Motorfeedback, E/A und Sicherheitssignale
- Hiperface/DSL- und EnDat/Hiperface-Feedback-Umrichtersätze
- Anschlusskomponenten für Motorfeedback und E/A-Signale
- Komponenten für die sichere Abschaltung zum Kaskadieren von Signalen zur sicheren Abschaltung von Antrieb zu Antrieb



Leistungskomponenten

- Stromschiene der Serie 2094, Bremsmodul oder Steckplatzblindmodul für Kinetix 6000-, Kinetix 6200-, Kinetix 6500-Antriebe
- Versorgungsmodul der Serie 2094, entwickelt, um viele der gemeinsamen Leistungsaufnahmegereäte zu ersetzen, die für Ihr Servoantriebssystem erforderlich sind
- AC-Netzfilter der Serie 2090
- Externe Bremsmodule der Serie 2090 und 1394



Weitere Informationen zu Zubehörteilen finden Sie im Handbuch „Motion Control Accessories Technical Data“, Publikation [GMC-TD004](#).

Verifizieren von Systemkombinationen und Zubehörteilen

Die folgenden Publikationen konzentrieren sich jeweils auf eine Antriebsfamilie und enthalten die Bestellnummern der Zubehörteile für ein bestimmtes System. Die in den Publikationen aufgeführten Tabellen und Beispiele informieren über die erforderlichen Motor-/Aktorkabel, Schnittstellenkabel und Anschlussätze, die für ein System erforderlich sind. Außerdem enthalten die Publikationen Tabellen mit Leistungsspezifikationen sowie Drehmoment/Drehzahl-Kurven (Drehbewegung) und Kraft/Geschwindigkeits-Kurven (lineare Bewegung) für eine optimale Antriebs-/Motor- oder Antriebs-/Aktor-Kombination. Mithilfe der Publikationen zu Antriebssystemen und der Publikation zu Achssteuerungszubehör können Sie Ihre Stücklisten zusammenstellen.

Quelle	Publikation
Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide	GMC-RM009
Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide	GMC-RM003
Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide	GMC-RM004
Kinetix 3 Drive Systems Design Guide	GMC-RM005
Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide	GMC-RM006
Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide	GMC-RM007
Ultra3000 Drive Systems Design Guide	GMC-RM008
Kinetix Motion Accessories Technical Data	GMC-TD004

Weitere Informationsquellen

Diese Dokumente enthalten zusätzliche Informationen zu ähnlichen Produkten von Rockwell-Automation.

Quelle	Beschreibung
Kinetix Rotary Motion Specifications, Publikation GMC-TD001	Produktspezifikationen für Drehmotoren der MP-Serie (Serie MPL, MPM, MPF, MPS), Kinetix 6000M (Serie MDF), TL-Serie, RDD-Serie und HPK-Serie.
Kinetix Linear Motion Specifications, Publikation GMC-TD002	Produktspezifikationen für Lineareinheiten der Serie MPAS und MPMA, Elektrozyliner der Serie MPAI, MPAL und TLAR sowie Linearmotoren der LDC-Serie und LDL-Serie.
Kinetix Servo Drives Specifications, Publikation GMC-TD003	Produktspezifikationen für Kinetix Integrated Motion im EtherNet/IP-Netzwerk, integrierte Achssteuerung an der Sercos-Interface, EtherNet/IP-Vernetzung und Komponentenservoantriebe.
Kinetix Motion Accessories Specifications, Publikation GMC-TD004	Produktspezifikationen für Motor- und Schnittstellenkabel der Serie 2090, Anschlusssätze mit schlankem Profil, Komponenten für die Antriebsstromversorgung sowie weitere Zubehörteile für Servoantriebe.
Kinetix 5500 Drive Systems, Publikation GMC-RM009	Systementwicklungshandbuch für die Bestimmung und Auswahl der erforderlichen (antriebspezifischen) Bestellnummern für Antriebsmodule, Stromversorgungszubehörteile, Anschlusssätze, Motorkabel und Schnittstellenkabel für Ihr jeweiliges Antriebs- und Motor-/Aktor-Achssteuerungssystem. Außerdem enthält das Handbuch Systemleistungsspezifikationen und Drehmoment/Drehzahl-Kurven (Drehbewegung) sowie Kraft/Geschwindigkeits-Kurven (lineare Bewegung) für Ihre Achssteuerungsanwendung.
Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, Publikation GMC-RM003	
Kinetix 300/350 Drive Systems Design Guide, Publikation GMC-RM004	
Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, Publikation GMC-RM005	
Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide, Publikation GMC-RM006	
Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide, Publikation GMC-RM007	
Ultra3000 Drive Systems Design Guide, Publikation GMC-RM008	
Multi-Achs-Servoantriebe Kinetix 6200 und Kinetix 6500 zur sicherheitsgerichteten Drehzahlüberwachung, Publikation 2094-RM001	
Multi-Achs-Servoantrieb Kinetix 6200 und Kinetix 6500 zur sicherheitsgerichteten Drehmomentabschaltung, Publikation 2094-RM002	Informationen zur Verdrahtung, Konfiguration und Fehlerbehebung der Funktionen zur sicherheitsgerichteten Drehmomentabschaltung Ihrer Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Antriebe.
Kinetix-Safe-off-Funktion – Sicherheitsreferenzhandbuch, Publikation GMC-RM002	Informationen zur Verdrahtung und Fehlerbehebung Ihrer Kinetix 6000- und Kinetix 7000-Servoantriebe mit sicherheitsgerichteter Drehmomentabschaltung.
System Design for Control of Electrical Noise Reference Manual, Publikation GMC-RM001	Informationen, Beispiele und Techniken zur Minimierung von Systemausfällen, die durch elektrische Störungen verursacht werden.
EMC Noise Management DVD, Publikation GMC-SP004	
ControlLogix Auswahanleitung, Publikation 1756-SG001	Informationen zum Bestimmen, welche ControlLogix-Steuerung für Ihre Anwendung geeignet ist, und Produktspezifikationen, die Ihnen helfen können, ein ControlLogix-System zu entwickeln und die richtigen Komponenten auszuwählen.
CompactLogix Auswahanleitung, Publikation 1769-SG001	Information zum Bestimmen, welche CompactLogix-Steuerung für Ihre Anwendung geeignet ist, und Produktspezifikationen, die Ihnen helfen können, ein CompactLogix-System zu entwickeln und die richtigen Komponenten auszuwählen.
MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide, Publikation 1761-SG001	Informationen zum Bestimmen, welche MicroLogix-Steuerung für Ihre Anwendung geeignet ist, und Produktspezifikationen, die Ihnen helfen können, die richtigen Komponenten auszuwählen.
Speicherprogrammierbare Steuerungen Micro800 – Auswahanleitung, Publikation 2080-SG001	Informationen zum Bestimmen, welche Micro800-Steuerung für Ihre Anwendung geeignet ist, und Produktspezifikationen, die Ihnen helfen können, die richtigen Komponenten auszuwählen.
Integrated Architecture Recommended Literature Reference Manual, Publikation IASIMP-RM001	Dieses Dokument enthält die Liste der technischen Publikationen für Integrated Architecture-Produkte. Diese Listen sind nicht vollständig, enthalten jedoch die am häufigsten verwendeten Publikationen für die entsprechenden Produkte.
Ethernet-Medien für den industriellen Einsatz, Publikation 1585-BR001	Informationen zum Bestimmen, welches Ethernet-Kabel der Serie 1585 für Ihre Anwendung geeignet ist, und Produktspezifikationen, die Ihnen helfen können, die richtigen Komponenten auszuwählen.
Die Software Analyzer steht unter folgender Adresse zum Download bereit: http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html	Umfassendes Dimensionierungstool für Achssteuerungsanwendungen, das für die Analyse, Optimierung, Auswahl und Validierung Ihres Kinetix-Achssteuerungssystems eingesetzt werden kann.
Rockwell Automation-Website mit Konfigurations- und Auswahltools, http://www.ab.com	Online-Tools zur Produktauswahl und Systemkonfiguration, einschließlich AutoCad-Zeichnungen (DXF).

Publikationen können unter der folgenden Adresse angesehen oder heruntergeladen werden <http://www.rockwellautomation.com/literature/>. Wenn Sie eine gedruckte Version der technischen Dokumentation benötigen, wenden Sie sich an den für Sie zuständigen Allen-Bradley-Distributor oder Rockwell Automation-Vertriebsbeauftragten.

Notizen:

Vergleich der Produktmerkmale

Drehende Servomotoren

Drehmotoren (mit Ausnahme der TL-Series) sind Komponenten mit UL-Zulassung gemäß den anwendbaren UL- und CSA-Normen. CE-Konformität für alle anwendbaren Richtlinien. Weitere Informationen finden Sie unter <http://www.ab.com>.

Kinetix VP-Servomotoren

Motormerkmale	Kinetix VP-Motoren (Serie VPL) mit geringer Eigenträgheit	Kinetix VP-Motoren (Serie VPF) für die Lebensmittelindustrie	Kinetix VP-Motoren (Serie VPS) aus Edelstahl
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Entwickelt für den Kinetix 5500-Leistungsbereich und eine optimierte Systemdimensionierung Ein-Kabel-Technologie Großes Verhältnis von Drehmoment zu Größe Geringe Rotorträgheit 	<ul style="list-style-type: none"> Konfigurierbare Wicklungsoptionen, Bremsen und Encoder-Rückführung Entwickelt für den Kinetix 5500-Leistungsbereich und eine optimierte Systemdimensionierung Ein-Kabel-Technologie Geringe Rotorträgheit 	<ul style="list-style-type: none"> Speziell für Hygieneumgebungen entwickelt und für den Einsatz in Anwendungen geeignet, die mit hochätzenden Flüssigkeiten gereinigt werden Ein-Kabel-Technologie Geringe Rotorträgheit
Leistungsmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Wicklungen für die 200- und 400-V-Klasse Seltene-Erden-Magnete mit hoher Energie Gewindebohrung am Wellenende SpeedTec-DIN-Anschluss, drehbar um 325° Montageabmessungen gemäß der Industriennorm IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Für die Lebensmittelindustrie geeignete Epoxidbeschichtung Wicklungen für die 200- und 400-V-Klasse Seltene-Erden-Magnete mit hoher Energie Gewindebohrung am Wellenende SpeedTec-DIN-Anschluss, drehbar um 315° Montageabmessungen gemäß der Industriennorm IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Die Außenseite besteht aus einem glatten, passivierten Edelstahlzylinder der 300-Reihe Konform mit der NSF/ANSI-Norm 169 Wicklungen der 400-V-Klasse Gewindebohrung am Wellenende Kabelverlängerungen, 5 m vom Motor zum Schutz des Anschlusses Montageabmessungen gemäß der Industriennorm IEC 72-1
Motortyp	Synchrone AC-Servomotoren ohne Bürste	Synchrone AC-Servomotoren ohne Bürste	Synchrone AC-Servomotoren ohne Bürste
Schutzklassen	<ul style="list-style-type: none"> Min. IP50, ohne Wellendichtung (Standard) IP66 mit optionaler Wellendichtung und Verwendung eines Kabelanschlusses, der vor Umgebungseinflüssen geschützt ist 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 mit Wellendichtung (Standard) und Verwendung eines Kabelanschlusses, der vor Umgebungseinflüssen geschützt ist Für die Lebensmittelindustrie geeignetes Fett auf der Wellendichtung 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 mit Wellendichtung (Standard) und Verwendung eines Kabelanschlusses, der vor Umgebungseinflüssen geschützt ist IP69K, Motor spritzwassergeschützt bis 1200 psi
Dauerstillstandsmoment	0,46 bis 33 Nm	0,93 bis 19 Nm	8,1 und 21,0 Nm
Spitzenstillstandsmoment	1,33 bis 79 Nm	2,69 bis 49 Nm	27,1 und 67,8 Nm
Nennrehzahl	Bis zu 8000 U/min	Bis zu 8000 U/min	3000 U/min
Motorbemessungsleistung	0,19 bis 5,55 kW	0,34 bis 4,18 kW	1,4 und 3,3 kW
Feedbackoptionen	<ul style="list-style-type: none"> Multi-Turn, hochauflösend, absolute Position Single-Turn, hochauflösend, absolute Position 	<ul style="list-style-type: none"> Multi-Turn, hochauflösend, absolute Position Single-Turn, hochauflösend, absolute Position 	Multi-Turn, hochauflösend, absolute Position
Motoroptionen	<ul style="list-style-type: none"> 24-V-DC-Bremse Wellendichtungssatz Nutlose Welle (begrenzte Baugrößen) 	<ul style="list-style-type: none"> 24-V-DC-Bremse Wellendichtungssatz Positiver Luftdruckbausatz 	<ul style="list-style-type: none"> Wellendichtungssatz mit Ölschleuderring Positiver Luftdruckbausatz
Kompatible Antriebe	Kinetix 5500	Kinetix 5500	Kinetix 5500
Typische Anwendungen	<ul style="list-style-type: none"> Verpackung Produktveredelung Fördertechnik Elektronikmontage Automobilindustrie Metallverarbeitung 	<ul style="list-style-type: none"> Lebensmittelverpackung Volumenbefüllung Formen, Füllen, Verschließen Lebensmittelhandhabung Für Anwendungen in der Fleisch- und Geflügelindustrie werden Kinetix VP-Edelstahlmotoren empfohlen 	<ul style="list-style-type: none"> Fleisch und Geflügel Schneiden und Abfüllen von Lebensmitteln Handhabung roher Lebensmittel Verarbeitung Biowissenschaften Konsumgüter

Integriertes Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystem

Motormerkmale	MDF-SB1003P		MDF-SB1153H		MDF-SB1304F	
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> • Kombiniert die zuverlässigen Hochleistungs-Servomotoren der MP-Series und Kinetix 6000-Servoantriebe • Kompatibel mit Kinetix 6000- und Kinetix 6200-Antriebssystemen der 400-V-Klasse • Integrierte Safe-Torque-Off-Funktion (sichere Drehmomentabschaltung) gemäß SIL2/PLd • Motormontageflansche und Wellenabmessungen identisch mit denen der Motoren der MP-Series • Geringe Rotorträgheit 					
Leistungsmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> • Bis zu 4 Kinetix 6000M-IPIM-Module auf einer einzigen 2094-Stromschiene. • Bis zu 16 integrierte Kinetix 6000M-Antriebs-Motoreinheiten (IDM) können an einem einzelnen IPIM-Modul angeschlossen werden • Für die Lebensmittelindustrie geeigneter, USDA-konformer Lack • Um 180° drehbare Hybridkabelanschlüsse 					
Motortyp	Synchrone AC-Servomotoren ohne Bürste					
Schutzklasse	<ul style="list-style-type: none"> • IP66 mit Wellendichtung (Standard) und Verwendung von Kabelanschlüssen, die vor Umgebungseinflüssen geschützt sind • Für die Lebensmittelindustrie geeignetes Fett auf der Wellendichtung 					
Digitaleingänge	Jede IDM-Einheit umfasst die folgenden digitalen Eingänge: <ul style="list-style-type: none"> • Referenzposition, Nachlauf ± • Hochgeschwindigkeitsregistrierung (2/Achse) Das IPIM-Modul umfasst den digitalen Aktivierungseingang (für alle IDM-Einheiten, die am IPIM-Modul angeschlossen sind)					
Dauerdrehmoment	3,0 (26,5)		4,8 (42,5)		7,25 (64,2)	
Spitzendrehmoment	10,5 (92,9)		18,5 (164)		21,75 (192)	
Drehzahl	3000 U/min		3500 U/min		5000 U/min	
Motorbemessungsleistung	1,10 kW (ohne Bremse)	1,02 kW (mit Bremse)	1,15 kW (ohne Bremse)	1,0 kW (mit Bremse)	1,39 kW (ohne Bremse)	1,24 kW (mit Bremse)
Feedbackoption	Hochauflösender Multi-Turn-Encoder mit absoluter Position					
Motoroptionen	<ul style="list-style-type: none"> • Haltebremse • Wellendichtungssatz • Positiver Luftdruckbausatz 					
Kompatible Servoantriebe	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6200-Antriebe (400-V-Klasse) • Kinetix 6000-Antriebe (400-V-Klasse) 					
Typische Anwendungen	<ul style="list-style-type: none"> • Lebensmittelverpackung • Volumenbefüllung • Formen, Füllen, Verschließen • Lebensmittelhandhabung • Für Anwendungen in der Fleisch- und Geflügelindustrie werden Edelstahlmotoren der MP-Series empfohlen 					

Servomotoren der MP-Series

Motormerkmale	Motoren der MP-Series (Serie MPL) mit geringer Eigenträgheit	Motoren der MP-Series (Serie MPM) mit mittlerer Eigenträgheit	Motoren der MP-Series (Serie MPF) für die Lebensmittelindustrie	Motoren der MP-Series (Serie MPS) aus Edelstahl
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Großes Verhältnis von Drehmoment zu Größe Smart Motor-Technologie Geringe Rotorträgheit 	<ul style="list-style-type: none"> Großes Verhältnis von Drehmoment zu Größe Smart Motor-Technologie Mittlere Rotorträgheit Einfache Migration von 1326AB-Motoren 	<ul style="list-style-type: none"> Konfigurierbare Wicklungsoptionen, Bremsen und Encoder-Rückführung Geringe Rotorträgheit 	<ul style="list-style-type: none"> Speziell für Hygieneumgebungen entwickelt und für den Einsatz in Anwendungen geeignet, die mit hochätzenden Flüssigkeiten gereinigt werden Geringe Rotorträgheit
Leistungsmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Wicklungen für 230 V und 460 V Seltene-Erden-Magnete mit hoher Energie Gewindebohrung am Wellenende DIN-Anschlüsse, drehbar um 180° Montageabmessungen gemäß der Industriennorm IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Wicklungen für 230 V und 460 V Mehrere optionale Wicklungsgeschwindigkeiten Seltene-Erden-Magnete mit hoher Energie Gewindebohrung am Wellenende SpeedTec-fähige DIN-Anschlüsse, drehbar um 180° Montageabmessungen gemäß der Industriennorm IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Für die Lebensmittelindustrie geeignete Epoxidbeschichtung Wicklungen für 230 V und 460 V Gewindebohrung am Wellenende SpeedTec-fähige DIN-Anschlüsse, drehbar um 180° Montageabmessungen gemäß der Industriennorm IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Die Außenseite besteht aus einem glatten, passivierten Edelstahlzylinder der 300-Reihe Zertifiziert und aufgelistet gemäß NSF/ANSI-Norm 169 Wicklungen für 230 V und 460 V Gewindebohrung am Wellenende Kabelverlängerungen, 3 m Montageabmessungen gemäß der Industriennorm IEC 72-1
Motortyp	Synchrone AC-Servomotoren ohne Bürste			
Schutzklassen	<ul style="list-style-type: none"> Min. IP50, ohne Wellendichtung (Standard) IP66 mit optionaler Wellendichtung und Verwendung von Kabelanschlüssen, die vor Umgebungseinflüssen geschützt sind. 	<ul style="list-style-type: none"> Min. IP50, ohne Wellendichtung (Standard). IP67 mit optionaler Wellendichtung und Verwendung von Kabelanschlüssen, die vor Umgebungseinflüssen geschützt sind. 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 mit Wellendichtung (Standard) und Verwendung von Kabelanschlüssen, die vor Umgebungseinflüssen geschützt sind. Für die Lebensmittelindustrie geeignetes Fett auf der Wellendichtung 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 mit Wellendichtung (Standard) und Verwendung von Kabelanschlüssen, die vor Umgebungseinflüssen geschützt sind. IP69K, Motorspritzwassergeschützt bis 1200 psi
Dauerdrehmoment	0,26 bis 163 Nm	2,18 bis 62,8 Nm	1,6 bis 19,4 Nm	3,6 bis 21,5 Nm
Spitzendrehmoment	0,74 bis 278 Nm	6,6 bis 154,2 Nm	3,61 bis 48,6 Nm	11,1 bis 98 Nm
Drehzahl	Bis zu 8000 U/min	Bis zu 7000 U/min	Bis zu 5000 U/min	3000 und 5000 U/min
Motorbemessungsleistung	0,16 bis 18,6 kW	0,75 bis 7,50 kW	0,73 bis 4,1 kW	1,3 bis 3,5 kW
Feedbackoptionen	<ul style="list-style-type: none"> Multi-Turn, hochauflösend, absolute Position Single-Turn, hochauflösend, absolute Position 	<ul style="list-style-type: none"> Multi-Turn, hochauflösend, absolute Position Single-Turn, hochauflösend, absolute Position Resolver 	<ul style="list-style-type: none"> Multi-Turn, hochauflösend, absolute Position Single-Turn, hochauflösend, absolute Position 	
Motoroptionen	<ul style="list-style-type: none"> 24-V-DC-Bremse Wellendichtungssatz Nutlose Welle (begrenzte Baugrößen) 	<ul style="list-style-type: none"> 24-V-DC-Bremse Wellendichtungssatz Positiver Luftdruckbausatz 	<ul style="list-style-type: none"> 24-V-DC-Bremse Wellendichtungssatz Positiver Luftdruckbausatz 	<ul style="list-style-type: none"> 24-V-DC-Bremse Wellendichtungssatz mit Ölschleuderring Positiver Luftdruckbausatz
Kompatible Antriebe ^{(1) (2)}	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500⁽³⁾ Kinetix 6200/Kinetix 6500 Kinetix 6000 Kinetix 7000 Kinetix 300/350 Kinetix 2000 Ultra3000 PowerFlex[®] 755 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500⁽³⁾ Kinetix 6200/Kinetix 6500 Kinetix 6000 Kinetix 300/350 Kinetix 2000 Ultra3000 		
Typische Anwendungen	<ul style="list-style-type: none"> Verpackung Produktveredelung Fördertechnik Elektronikmontage Automobilindustrie Metallverarbeitung 	<ul style="list-style-type: none"> Druck Materialbahnverarbeitung Produktveredelung Automobilindustrie Metallverarbeitung 	<ul style="list-style-type: none"> Lebensmittelverpackung Volumenbefüllung Formen, Füllen, Verschließen Lebensmittelhandhabung Für Anwendungen in der Fleisch- und Geflügelindustrie werden Edelstahlmotoren der MP-Series empfohlen 	<ul style="list-style-type: none"> Fleisch und Geflügel Schneiden und Abfüllen von Lebensmitteln Handhabung roher Lebensmittel Verarbeitung Biowissenschaften Konsumgüter

(1) Spezifikationen für Kinetix 2000- und Ultra3000-Antriebe finden Sie im Abschnitt Weitere Informationsquellen auf Seite 19. Über die Links dort gelangen Sie zu den relevanten Publikationen mit technischen Daten und Konstruktionsanleitungen.
 (2) Spezifikationen zum PowerFlex 755-Antrieb finden Sie in der Publikation PFLX-SG002, PowerFlex-Niederspannungsantriebe – Auswahlanleitung.
 (3) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Motoren der MP-Series (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Servomotoren der RDD-Series mit Direktantrieb

Motormerkmale	Motoren der RDD-Series
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> • Smart Motor-Technologie • Direktkopplung zur Last • Konfiguration mit lagerlosem Gehäuse
Leistungsmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> • 460-V-Wicklungen • Mehrere optionale Wicklungsgeschwindigkeiten • SpeedTec-fähige DIN-Anschlüsse, drehbar um 180° • Montageabmessungen gemäß der Industriernorm IEC 72-1
Motortyp	Drehender Servomotor mit Direktantrieb
Schutzklasse	IP65 bei Verwendung von Kabelanschlüssen, die vor Umgebungseinflüssen geschützt sind
Dauerdrehmoment	32,7 bis 426 Nm
Spitzendrehmoment	86,5 bis 1050 Nm
Drehzahl	Nenn Drehzahlen zwischen 177 bis 1836 U/min
Motorbemessungsleistung	1,97 bis 8,69 kW
Feedbackoptionen	<ul style="list-style-type: none"> • Heidenhain EnDat 2,2, hochauflösend, Multi-Turn • Heidenhain EnDat 2,2, hochauflösend, Single-Turn
Motoroptionen	–
Kompatible Antriebe ⁽¹⁾ ⁽²⁾	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6200/6500 • Kinetix 6000 • Kinetix 7000 • PowerFlex 755
Typische Anwendungen	<ul style="list-style-type: none"> • Als Ersatz für die mechanische Zahnraduntersetzung (Getriebe, Riemen, Zahnscheiben) • Bei geringem Platzangebot • Hochleistungsachsen mit hohen Anforderungen an die Leistungsfähigkeit

(1) Spezifikationen für Kinetix 7000-Antriebe finden Sie unter Weitere Informationsquellen auf [Seite 19](#). Über die Links dort gelangen Sie zu den relevanten Publikationen mit technischen Daten und Konstruktionsanleitungen.

(2) Spezifikationen zum PowerFlex 755-Antrieb finden Sie in der Publikation [PFLEX-SG002](#), PowerFlex-Niederspannungsantriebe – Auswahlanleitung.

Servomotoren der TL-Series mit geringer Eigenträgheit

Motormerkmale	Motoren der TL-Series (Serie TL und TLY)
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> • Kompakte Größe, hohe Drehmomentdichte • Metrische und NEMA-Baugrößen • Smart Motor-Technologie • Geringe Rotorträgheit
Leistungsmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> • 230-V-Wicklungen • Magnete (seltene Erden) mit hoher Energie • Kabelverlängerungen, 1 m • Serielle Kommunikation, 17 Bit
Motortyp	Synchrone AC-Servomotoren ohne Bürste
Schutzklasse	IP65 mit optionaler Wellendichtung
Dauerdrehmoment	0,086 bis 5,42 Nm
Spitzendrehmoment	0,22 bis 13 Nm
Drehzahl	4500, 5000 und 6000 U/min
Motorbemessungsleistung	0,037 und 2,0 kW
Feedbackoptionen	<ul style="list-style-type: none"> • Multi-Turn, (batteriegepuffert) hochauflösend, absolute Position • Inkremental (2000 Pulse)
Motoroptionen	<ul style="list-style-type: none"> • 24-V-DC-Bremse • Wellendichtungssatz
Kompatible Antriebe ⁽¹⁾	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6000 (Serie TLY) • Kinetix 300/350 (Serie TLY) • Kinetix 3 (Serie TL und TLY) • Kinetix 2000 (Serie TLY) • Ultra3000 (Serie TLY)
Typische Anwendungen	<ul style="list-style-type: none"> • Robotik • Fördertechnik • X-Y-Tische • Sondermaschinen • Halbleiterherstellung • Medizinische/Laborgeräte • Leichtverpackungsmaschinen • Büromaschinen

(1) Spezifikationen für Kinetix 2000- und Ultra3000-Antriebe finden Sie im Abschnitt Weitere Informationsquellen auf [Seite 19](#). Über die Links dort gelangen Sie zu den relevanten Publikationen mit technischen Daten und Konstruktionsanleitungen.

Lineare Servomotoren

Linearmotoren sind Komponenten mit UL-Zulassung gemäß den anwendbaren UL- und CSA-Normen. CE-Konformität für alle anwendbaren Richtlinien. Weitere Informationen finden Sie unter <http://www.ab.com>.

Lineare Servomotoren der LDC-Series und LDL-Series

Leistungsmerkmale der Linearmotoren	Lineare Servomotoren der LDC-Series	Lineare Servomotoren der LDL-Series
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Großes Verhältnis von Schubkraft zu Kosten für günstigere Lösungen Rastmoment <5 % der Dauerkraft Betrieb mit 230/400 V AC und 460 V AC 	<ul style="list-style-type: none"> Technologie ohne Rastmoment für absolut ruckfreie Bewegungen Da keine magnetische Anziehung zwischen Spule und Magnetkanal vorliegt, können kleinere, günstigere Linearlager verwendet werden Kein externes magnetisches Feld, das in magnetisch sensiblen Anwendungen abgeschirmt werden muss 230-V-AC-Betrieb
Leistungsmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Geschwindigkeiten von bis zu 10 m/s für eine höhere Maschinenproduktivität Direktantriebstechnologie für ultrakurze Servoansprechzeiten Höhere Maschinenproduktivität, da ein geringerer Wartungsaufwand erforderlich ist und keine Verschleißteile ausgetauscht werden müssen Standardmäßige Netz- und Feedbackanschlüsse der Motoren der MP-Series lassen sich problemlos mit Allen-Bradley-Verlängerungskabeln und flexiblen Kabeln kombinieren 	
Motortyp	Eisenkernspule und Magnetführung	Spule ohne Eisenkern und Magnetkanal
Schutzklasse	IP65- und RoHS-konform	
Dauerkräfte	74 bis 2882 N	63 bis 596 N
Spitzenkräfte	188 bis 5246 N	209 bis 1977 N
Spitzengeschwindigkeit	10 m/s	10 m/s
Rastmoment	<5 % der Dauerkraft	Null
Vor Ort installierbares Zubehör	<ul style="list-style-type: none"> Kühlplatten Anschlusssatz mit Kabeldurchführung Encoder-Anschlusssatz Hall-Sensor für Spule mit Anschluss Hall-Sensor für Spule mit freiliegenden Litzendrähten 	<ul style="list-style-type: none"> Anschlusssatz mit Kabeldurchführung Encoder-Anschlusssatz Hall-Sensor für Spule mit Anschluss Hall-Sensor für Spule mit freiliegenden Litzendrähten
Kompatible Antriebe ⁽¹⁾	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6200/6500 Kinetix 6000 Kinetix 300 Kinetix 3 Kinetix 2000 Ultra3000 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6000 Kinetix 300 Kinetix 3 Kinetix 2000 Ultra3000
Typische Anwendungen	<ul style="list-style-type: none"> Form-, Füll- und Verschleißmaschinen in der Verpackungsindustrie Großformatige Kranportale (Aufnehmen, Platzieren, Beschriften und Palettieren) Fördertechnik (Palettentransport und Fensterglas) Plasma-, Laser- und Wasserstrahl-Schneidmaschinen Werkzeugmaschinen Schneidmaschinen mit fliegenden Messern Koordinatenmessmaschinen Großformatrouter Großformatdrucker (Schrittachse) 	<ul style="list-style-type: none"> Schneiden, Handhabung und Markierung von Wafern Maschinen für die digitale Druckplattenbelichtung Großformatdrucker (Druckkopfachse) Beschriftung von Solarkollektoren und Flachbildschirmen (Beschriftungskopfachse) Achsen, die eine äußerst ruckfreie Bewegung mit konstanter Geschwindigkeit erfordern

(1) Spezifikationen für Kinetix 2000- und Ultra3000-Antriebe finden Sie im Abschnitt Weitere Informationsquellen auf [Seite 19](#). Über die Links dort gelangen Sie zu den relevanten Publikationen mit technischen Daten und Konstruktionsanleitungen.

Linearktoren

Aktoren sind Komponenten mit UL-Zulassung gemäß den anwendbaren UL- und CSA-Normen und weisen CE-Konformität mit allen anwendbaren Richtlinien auf. Weitere Informationen finden Sie unter <http://www.ab.com>.

Integrierte Linearktoren

Leistungsmerkmale der Aktoren	Integrierte Lineareinheiten, MP-Series (Serie MPAS)	Integrierte Mehrachs-Lineareinheiten, MP-Series (Serie MPMA)	Integrierte Linearantriebe, LDAT-Series
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Robuste Lineareinheiten mit integriertem Direktantriebs-Linearmotor oder Kugelrollspindel beim Servomotor der MP-Series Verfügbar in drei Baugrößen (Sockelbreiten) für die unterschiedlichsten Lastanforderungen in der allgemeinen Automatisierungstechnik Intelligente Motortechnologie (Kugelrollspindel) Sehr hohe lineare Geschwindigkeiten (Direktantrieb) 	<ul style="list-style-type: none"> Werkseitige Ausrichtung mit 30 Bogensekunden Vor Ort austauschbare Kabelverlegung für den schnellen Kabelaustausch und eine einfachere Instandhaltung Käfig-Kugel-Linearführungen mit Dauerschmierung für eine längere Lebensdauer der Lager und niedrigere Störpegel Absolut-Encoder auf Kugelrollspindelachse und Inkremental-Encoder auf Linearmotorachsen mit Direktantrieb Die Netz- und Feedbackanschlüsse der Motoren der MP-Series ermöglichen den Anschluss an Allen-Bradley-Verlängerungskabel und -Antriebe Zugriffsöffnungen für eine bequeme Schmierung 	<p>Präzise, lineare Hochgeschwindigkeitsaktoren mit Eisenkern und einer integrierten linearen Führung. Als vorgefertigte Lösung bieten die integrierten Linearantriebe folgende Vorteile:</p> <ul style="list-style-type: none"> Verkürzung des Zeitaufwands für das Engineering, die Konstruktion und die Dokumentierung Verringerung der Anzahl von Mechanismen und Komponenten, die zum Bau einer angepassten Lösung erforderlich sind Verkürzung der Zeit bis zum Installieren der Achse in einer Maschine Erhöhen der Zuverlässigkeit aufgrund der Direktantriebstechnologie mit einer einzelnen linearen Führung, nur einem Verschleißteil, linearen Käfig-Kugel-Lagern und durch den Wegfall von Verschleißteilen im Zusammenhang mit der Umwandlung von Drehbewegungen in lineare Bewegungen
Leistungsmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Betrieb mit 200/230 V und 400/460 V (230 V nur bei Baugröße 150 mm mit Direktantrieb) Magnete (seltene Erden) mit hoher Energie Hochbelastbare Anschlüsse Betrieb ohne End- und Referenzpositions-Schalter Schlitten- und Sockelmontage ermöglicht die Stapelung der Baugrößen 200 mm und 250 mm Standardmäßige Netz- und Feedbackanschlüsse bei Motoren der MP-Series Optionaler Bausatz für Luftspülung sorgt für zusätzlichen Schutz vor Fremdkörpern 		<ul style="list-style-type: none"> Integriertes lineares Lager ermöglicht das Tragen einer Last ohne die Montage und Ausrichtung externer Lager Optimale Leistenabdeckung für zusätzlichen Schutz des Lagers in rauen Umgebungen Mehrere Montageflächen und Methoden für eine einfachere Montage auf Ihrer Maschine Wird direkt mit dem Element gekoppelt, das bewegt werden muss
Aktortyp	<ul style="list-style-type: none"> Lineareinheit mit Direktantrieb Lineareinheit mit Kugelrollspindeltrieb 		<ul style="list-style-type: none"> Linearer Direktantrieb Baugrößen 30, 50, 75, 100 und 150 mm
Schutzklasse	Das einzigartige, langlebige Dichtleistensystem bietet Schutzklasse IP30, um das Eindringen von Fremdkörpern mit einer Größe von mehr als 2,5 mm in die Lineareinheit zu verhindern		IP30 (mit optionaler Leistenabdeckung)
Dauerkräfte	83 bis 521 N		81 bis 1997 N
Spitzenkräfte	312 bis 1212 N		168 bis 5469 N
Spitzengeschwindigkeiten	200 bis 5000 mm/s		Bis zu 5 m/s und Beschleunigung 49 m/s ² Standard
Hublängen ⁽¹⁾	120 bis 1940 mm		100 bis 900 mm
Feedbackoptionen	<ul style="list-style-type: none"> Multi-Turn, hochauflösend, absolute Position (Kugelrollspindel) Inkrementaler, magnetischer Linear-Encoder (Direktantrieb) mit einer Auflösung von 5 Mikrometern 		<ul style="list-style-type: none"> Inkrementale magnetische Skala mit einer Auflösung von 5 µm Absolute, magnetische Skala, Hiperface, nur mit Kinetix 300-Servonantrieben kompatibel
Vor Ort installierbares Zubehör	<ul style="list-style-type: none"> Austauschkit für Kabelführungsmodul Austauschkit für Dichtleisten Obere Abdeckung Seitliche Abdeckung Kupplung T-Muttern-Satz (10 Stück) Fußhalterungsatz (10 Stück) Fettpistolensatz Ersatz-Fettkassette 	<ul style="list-style-type: none"> Austauschkit für Kabelführungsmodul Austauschkit für Dichtleisten Bausätze für obere Abdeckung (nur für Y- oder Z-Achse) Bausätze für seitliche Abdeckung Kupplungssätze (nur für Y- oder Z-Achse) T-Muttern-Satz (10 Stück) T-Muttern-Leistensatz Fettpistolensatz Ersatz-Fettkassette Drehender Servomotor (nur für Y- oder Z-Achse) 	<p>Montagebefestigungen:</p> <ul style="list-style-type: none"> Fußmontage Lastösenflansch (Stecker) Lastösen-Schwenkflansch (Buchse) <p>Befestigungen am Schiebendeckel:</p> <ul style="list-style-type: none"> Stangenösen-Satz Stangenlastösen-Satz Stangenkupplungs-Satz Montagehalterung für horizontale Tragkraft Gegengewicht-Satz
Kompatible Antriebe ⁽²⁾	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500 (nur Kugelrollspindel) ⁽³⁾ Kinetix 6000 und Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 (Kugelrollspindel und Direktantrieb) Kinetix 350 (nur Kugelrollspindel) Kinetix 3 (nur Direktantrieb) Kinetix 2000 Ultra3000 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500 (nur Kugelrollspindel) ⁽³⁾ Kinetix 6000 und Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 (Kugelrollspindel und Direktantrieb) Kinetix 350 (nur Kugelrollspindel) Kinetix 2000 Ultra3000 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500 ⁽³⁾ Kinetix 6000 und Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 Kinetix 3 Kinetix 2000 Ultra3000
Typische Anwendungen	<ul style="list-style-type: none"> Elektronikmontage Bestückungs-/Montageautomaten Roboter Untersuchung Etikettierung Dosierung Mikro-Anordnung 	<ul style="list-style-type: none"> Fördertechnik Bestückungs-/Montageautomaten Dosierung Abtastung Bahnsteuerung Contoning Formschnitt mit fliegenden Messern 	Anwendungen, die derzeit einen speziell angefertigten Riemenaktor oder ein Verbindungsgerät verwenden, das die Drehbewegung in eine lineare Bewegung umwandelt, z. B. Kartonierer, Stapler, Kartonsammelpacker, Kisten- und Fachformer, Ein-Aus-Vorschubsysteme, Separatoren, Auswerfer, Schranken und horizontale Förderbänder.

(1) Gilt für Lineareinheiten der Serie MPAS. Nicht alle Hublängen (Verfahrwege) für Serie MPAS sind mit Mehrachs-Lineareinheiten der Serie MPMA erhältlich.

(2) Spezifikationen für Kinetix 2000- und Ultra3000-Antriebe finden Sie im Abschnitt Weitere Informationsquellen auf Seite 19. Über die Links dort gelangen Sie zu den relevanten Publikationen mit technischen Daten und Konstruktionsanleitungen.

(3) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Linearantriebe der LDAT-Series erfordern den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Elektrozylinder der MP-Series und TL-Series

Leistungsmerkmale der Aktoren	Elektrozylinder der TL-Series (Serie TLAR)	Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAR)	Hochbelastbare Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAL)
Hauptmerkmale	Modernes Design mit Kugelrollspindel, angetrieben von Servomotoren der TL-Series (Serie TLY)	Modernes Design mit Kugelrollspindel, angetrieben von Servomotoren der MP-Series (Serie MPL)	<ul style="list-style-type: none"> • Modernes Design mit Kugelrollspindel und Rollengewinde, angetrieben von Servomotoren der MP-Series (Serie MPL) • Zylinder für Flanschmontage an der Vorderseite, Zapfenmontage an der Vorderseite und Lastösenmontage an der Rückseite • Optionale Ausführung für die Lebensmittelindustrie (lackiert) mit Befestigungselementen sowie Zubehör aus epoxidbeschichtetem und korrosionsbeständigem Edelstahl
	<ul style="list-style-type: none"> • Vollständig montierte und montagebereite Zylinder vereinfachen das Engineering der mechanischen Komponenten sowie die Verdrahtung und verkürzen die Inbetriebnahmezeit • Smart Motor-Technologie • Sehr hohe lineare Geschwindigkeiten 		
Leistungsmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> • Betrieb mit 200/230 V • Absolute, hochauflösende Feedbackoptionen in Übereinstimmung mit den Servomotoren der TL-Series (Serie TLY) • Standardmäßige Netz- und Feedbackanschlüsse bei Motoren der TL-Series 	<ul style="list-style-type: none"> • Betrieb mit 200/230 V und 400/460 V • Absolute, hochauflösende Feedbackoptionen in Übereinstimmung mit den Servomotoren der MP-Series • Standardmäßige Netz- und Feedbackanschlüsse bei Motoren der MP-Series 	
	<ul style="list-style-type: none"> • Ausgelegt für einen Arbeitszyklus von 100 % und für die wiederholbare, reproduzierbare Leistung während der gesamten Nutzungsdauer des Aktors • Absolut-Feedback ermöglicht den Betrieb ohne End- und Referenzpositions-Schalter • Keine Installation von Rohren, Ventilen, Luft- oder Ölversorgung erforderlich 		
	Baugrößen 32, 40 und 63 mm der Pneumatikklasse gemäß ISO 15552		Baugrößen 64, 83, 110 und 144 mm
Aktortyp	Elektrozylinder mit Kugelrollspindel		Elektrozylinder mit Kugelrollspindel und Rollengewinde
Schutzklasse	IP40 (gesamte Einheit) umfasst Gelenkkopfdichtung und Nachlaufbohrung	<ul style="list-style-type: none"> • IP40 (gesamte Einheit) umfasst Gelenkkopfdichtung und Nachlaufbohrung • IP66 für elektronische Komponenten bei Verwendung von vor Umgebungseinflüssen geschützten Kabelanschlüssen (Serie 2090) 	IP66 und IP67 bei Verwendung von vor Umgebungseinflüssen geschützten Kabelanschlüssen (Serie 2090)
Dauerstillstandskraft	240 bis 2000 N		706 bis 13 122 N
Max. Vorschubkraft	300 bis 2500 N		1446 bis 14 679 N
Spitzengeschwindigkeiten	0,15 bis 1,0 m/s		176 bis 610 mm/s
Hublängen ⁽¹⁾	100 bis 800 mm		76, 150, 300, 450 mm
Optionale Ausrüstung	24-V-DC-Haltebremsen		24-V-DC-Haltebremsen
Vor Ort installierbares Zubehör	<ul style="list-style-type: none"> • Fußmontage • Flanschmontage • Bausatz für Zapfenmontage • Zapfenhalterung • Montagezubehör (Lastösenfuß, rechtwinkliger Lastösenfuß) • Kolbenstangenzubehör (Stangenöse, Stangenlastöse, Stangenkupplung, Kupplungsstück) • Führungsstange 		<ul style="list-style-type: none"> • Montageplatten • Flanschmontage an der Vorderseite • Lastösenmontage an der Rückseite • Gelenkkopfbühler (Stangenöse, Stangenlastöse) • Optionale Drehsicherung
Kompatible Antriebe ⁽²⁾	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 300/350 • Kinetix 3 • Kinetix 2000 	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 5500 ⁽³⁾ • Kinetix 6200/6500 • Kinetix 6000 • Kinetix 300/350 • Kinetix 2000 • Ultra3000 	
Typische Anwendungen	<ul style="list-style-type: none"> • Fördertechnik (Beladen, Entladen, Anheben, Bestückung, Separatoren, Transport, Kranportale) • Volumenbefüllung und Prozesssteuerung (Bahnführungen, Ventil-, Düsen-, Wagen- und Gate-Positionierung) • Produktion (Anpassungen für Maschinenfänger und Schneidwerkzeuge, Anlagenausrichtung) 	<ul style="list-style-type: none"> • Drücken, Ziehen, Auswerfen, Pressen oder Klemmen von Teilen • Verpackung (Konsumgüter-, Automobil-, Pharmaindustrie) • Elektronikmontage • Einlegesysteme • Untersuchungs- und Testvorrichtungen 	

(1) Es stehen nicht alle Hublängen (Verfahrwege) mit allen Baugrößen zur Verfügung.

(2) Spezifikationen für Kinetix 2000- und Ultra3000-Antriebe finden Sie im Abschnitt Weitere Informationsquellen auf [Seite 19](#). Über die Links dort gelangen Sie zu den relevanten Publikationen mit technischen Daten und Konstruktionsanleitungen.

(3) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Elektrozylinder der MP-Series (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Servoantriebe

Servoantriebe sind CE-konform und bieten eine UL-Auflistung gemäß den Sicherheitsnormen in den USA und in Kanada. Weitere Informationen finden Sie unter <http://www.ab.com>.

Servoantriebe mit integrierter Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk

Antriebsmerkmale	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Hohe Leistung bei einem kleineren Befestigungsmaß und einer optimierten Leistungsdichte Ein Motorkabel, das Stromversorgung, Feedback und Bremsleiter sowie den SpeedTec-Anschluss bereitstellt Digitales Rückführungsgerät stellt der Steuerungsschaltung Motorleistungsdaten in Echtzeit zur Verfügung Möglichkeit zum Betreiben von Servo- und asynchronen Motoren 	<ul style="list-style-type: none"> Mehrere Achsen Gemeinsamer Bus Modularer Aufbau 	<ul style="list-style-type: none"> Einachsige, integrierte Achssteuerung, optimiert für wenige Achsen Unterstützt den gesamten Befehlssatz für die Achssteuerung Modelle mit 120-V-Eingang treiben 240-V-Motoren mit voller Drehzahl an (Bestellnummern 2097-V31PRx) Einphasige 240-V-Eingangsmodule umfassen einen integrierten AC-Netzfilter (Bestellnummern 2097-V32PRx) Speichermodul für Geräte austauschen ohne Neukonfiguration
	<ul style="list-style-type: none"> Integrierte Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk Integrierte Sicherheit im EtherNet/IP-Netzwerk 	Integrierte Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk	
Antriebskonfiguration	<ul style="list-style-type: none"> Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung (STO), TÜV-zertifiziert 2198-Hxxx-ERS: Festverdrahtete STO, PLd, Kat 3; SIL CL2 2198-Hxxx-ERS2: Integrierte STO, PLe, Kat 3; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> Sicherheitsgerichtete Drehzahlüberwachung Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung TÜV-zertifiziert, PLe, Kategorie 4; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung TÜV-zertifiziert, PLd, Kategorie 3; SIL CL2
	<ul style="list-style-type: none"> Einachsiger Betrieb für kostengünstige, einfache Anwendungen Mehrachsiges Konfigurationen, die einen gemeinsamen Bus nutzen 	1 bis 8 Achsen bei Stromschiene der Serie 2094	Eine Achse
Eingangsspannung	195 bis 264 V AC, einphasig 195 bis 264 V AC, dreiphasig 324 bis 528 V AC, dreiphasig	324 bis 528 V AC, dreiphasig (400-V-Klasse)	<ul style="list-style-type: none"> 120/240 V AC, einphasig 240 V AC, dreiphasig 480 V AC, dreiphasig
Eingangsspannung des Folgeantriebs mit gemeinsamem Bus	276 bis 747 V DC	458 bis 747 V DC (400-V-Klasse)	—
Dauerangangsleistung (Wechselrichter)	0,2 bis 1,0 kW (195 bis 264 V, einphasiger Eingang) 0,3 bis 7,2 kW (195 bis 264 V, dreiphasiger Eingang) 0,6 bis 14,6 kW (324 bis 528 V, dreiphasiger Eingang)	1,8 bis 22 kW (400-V-Klasse)	0,4 bis 1,7 kW (einphasiger Eingang) 0,5 bis 3,0 kW (einphasiger oder dreiphasiger Eingang) 1,0 bis 3,0 kW (dreiphasiger Eingang)
Dauerangangsstrom (Wechselrichter)	1,0 bis 23,0 A effektiv	2,8 bis 34,6 A effektiv (400-V-Klasse)	2,0 bis 12,0 A effektiv
Digitale Antriebsgänge	<ul style="list-style-type: none"> Referenzposition/Registrierung1 (duale Funktion) Hochgeschwindigkeitsregistrierung (1) 	<ul style="list-style-type: none"> Aktivierung, Referenzposition, Nachlauf ± Hochgeschwindigkeitsregistrierung (2/Achse) 	<ul style="list-style-type: none"> Aktivierung, Referenzposition, Nachlauf ± Hochgeschwindigkeitsregistrierung (1)
Digitale Antriebsausgänge	Relaisausgang Motorbremse (mit Unterdrückung)		
Programmierung	Logix Designer-Anwendung	Software RSLogix 5000	
	Version 21.00.00 oder höher	Version 18.00.00 oder höher	Version 20.00 oder höher
	Kontaktplanlogik, strukturierter Text und sequenzielle Funktionsdiagramme		
Kompatibilität der Logix5000-Module	<ul style="list-style-type: none"> EtherNet/IP-Module 1756-EN2T, 1756-EN2TR, 1756-EN3TR mit ControlLogix- oder GuardLogix-Steuerungen CompactLogix 5370-Steuerungen 		
E/A-Steuerung	EtherNet/IP		
Feedback	<ul style="list-style-type: none"> Hochauflösende Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoder-Rückführung Unterstützung von Hiperface-Encodern mit Umrichtersatz 2198-H2DCK 	<ul style="list-style-type: none"> Hochauflösender Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoder Inkremental-Encoder EnDat 2,1- und 2,2-Encoder 	<ul style="list-style-type: none"> Hochauflösender Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoder Inkremental-Encoder
	Achse ausschließlich für Feedback mit Encodern der Serie 842E-CM	Zusätzliche Achse ausschließlich für Feedback	Zusätzliche Achse für Master-Getriebemodus
Kompatibilität der Drehmotoren	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix VP (Serie VPL/VPF/VPS) MP-Series (Serie MPL/MPM/MPF/MPS)⁽¹⁾ 	<ul style="list-style-type: none"> MP-Series (Serie MPL/MPM/MPF/MPS) Direktantrieb, MP-Series und RDD-Series (Serie RDB) 	<ul style="list-style-type: none"> MP-Series (Serie MPL/MPM/MPF/MPS) TL-Series (Serie TLY)
Kompatibilität der Linearmotoren	—	LDC-Series, Eisenkern	—
Kompatibilität der Linearaktoren	<ul style="list-style-type: none"> Integrierte Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xDx⁽¹⁾ Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAR/MPAI)⁽¹⁾ Lineareinheiten der MP-Series⁽¹⁾ (Kugelspindel, Serie MPAS und MPMA) 	<ul style="list-style-type: none"> Lineareinheiten der MP-Series (Serie MPAS/MPMA) Integrierte Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xBx Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAR/MPAI) 	<ul style="list-style-type: none"> Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAR/MPAI) Elektrozylinder der TL-Series (Serie TLAR) Lineareinheiten der MP-Series (Kugelspindel, Serie MPAS und MPMA)
Kompatibilität der Zubehörteile	<ul style="list-style-type: none"> 2198-Kondensatormodul 2198-AC-Netzfilter (EMV) 2198-Anschlussätze mit gemeinsamem Bus 2097-Bremswiderstände 	<ul style="list-style-type: none"> 2094-Versorgungsmodul (LIM) 2090-Widerstandsbremsmodule (RBM) Externe, passive 1394-Bremsmodule 	<ul style="list-style-type: none"> 2097-E/A-Klemmen-Erweiterungsblock 2097-Speichermodulprogrammiergerät 2097-AC-Netzfilter (EMV) 2097-Bremswiderstände

(1) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Motoren und Aktoren der LDAT-Series und MP-Series (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Integrierte Achssteuerung über Servoantriebe mit Sercos-Interface

Antriebsmerkmale	Kinetix 6200	Kinetix 6000	Kinetix 6000M (IDM-System)
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Mehrere Achsen Gemeinsamer Bus Modularer Aufbau 	<ul style="list-style-type: none"> Mehrere Achsen Gemeinsamer Bus Bessere Spitzenleistung 	<ul style="list-style-type: none"> Integrierte Antriebs-Motortechnologie Mehrere Achsen Gemeinsamer Bus
	Integrierte Achssteuerung über die Sercos-Interface		
	<ul style="list-style-type: none"> Sicherheitsgerichtete Drehzahlüberwachung Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung TÜV-zertifiziert, PLe, Kategorie 4; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung TÜV-zertifiziert, PLe, Kategorie 3; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung TÜV-zertifiziert, PLe, Kategorie 3; SIL CL2
Antriebskonfiguration	1 bis 8 Achsen bei Stromschiene der Serie 2094		<ul style="list-style-type: none"> 1 bis 4 IPIM-Module/2094-Stromschiene 1 bis 16 IDM-Einheiten/je IPIM-Modul
Eingangsspannung	324 bis 528 V AC, dreiphasig (400-V-Klasse)	195 bis 265 V AC, dreiphasig (200-V-Klasse)	324 bis 528 V AC, dreiphasig (400-V-Klasse)
		324 bis 528 V AC, dreiphasig (400-V-Klasse)	
Eingangsspannung des Folgeantriebs mit gemeinsamem Bus	458 bis 747 V DC (400-V-Klasse)	275 bis 375 V DC (200-V-Klasse)	458 bis 747 V DC (400-V-Klasse)
		458 bis 747 V DC (400-V-Klasse)	
Dauerausgangsleistung (Wechselrichter)	1,8 bis 22 kW (400-V-Klasse)	1,2 bis 11 kW (200-V-Klasse)	1,0 bis 1,4 kW (400-V-Klasse)
		1,8 bis 22 kW (400-V-Klasse)	
Dauerausgangsstrom (Wechselrichter)	2,8 bis 34,6 A effektiv (400-V-Klasse)	3,7 bis 34,6 A effektiv (200-V-Klasse)	–
		2,8 bis 34,6 A effektiv (400-V-Klasse)	
Digitale Antriebsgänge	<ul style="list-style-type: none"> Aktivierung, Referenzposition, Nachlauf ± Hochgeschwindigkeitsregistrierung (2/Achse) 		Jede IDM-Einheit umfasst die folgenden digitalen Eingänge: <ul style="list-style-type: none"> Referenzposition, Nachlauf ± Hochgeschwindigkeitsregistrierung (2/Achse) IPIM-Modul umfasst einen digitalen Aktivierungseingang
Digitale Antriebsausgänge	Relaisausgang Motorbremse (mit Unterdrückung)		–
DPI-Anschluss	–	Software DriveExplorer oder DPI-Bedieneinheit	–
Programmierung	Software RSLogix 5000		
	Version 17.00.00 oder höher	Version 11.00.00 oder höher	Version 20.01 oder höher
	Kontaktplanlogik, strukturierter Text und sequenzielle Funktionsdiagramme		
Kompatibilität der Logix5000-Module	1756-M03SE, 1756-M08SE, 1756-M16SE 1768-M04SE		
E/A-Steuerung	LWL Sercos		LWL Sercos (Steuerung zu IPIM)
Feedback	<ul style="list-style-type: none"> Hochauflösender Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoder Inkremental-Encoder EnDat 2,1- und 2,2-Encoder 	<ul style="list-style-type: none"> Hochauflösender Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoder Inkremental-Encoder Unterstützung von EnDat 2,1- und 2,2-Encodern mit 2090-K6CK-KENDAT-Modul Resolver 	Hochauflösender Multi-Turn-Encoder mit absoluter Position
	Zusätzliche Achse ausschließlich für Feedback		–
Kompatibilität der Drehmotoren	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6000M-IDM-System MP-Series (Serie MPL/MPM) MP-Series (Serie MPF/MPSP) Direktantrieb der MP-Series und RDD-Series (Serie RDB) 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6000M-IDM-System MP-Series (Serie MPL/MPM) MP-Series (Serie MPF/MPSP) Direktantrieb, RDD-Series (Serie RDB)⁽¹⁾ TL-Series (Serie TLY-Axxxx-H) 	Integrierter Kinetix 6000M-Antriebsmotor (IDM-Einheit)
Kompatibilität der Linearmotoren	LDC-Series, Eisenkern	<ul style="list-style-type: none"> LDC-Series, Eisenkern LDL-Series, ohne Eisenkern 	–
Kompatibilität der Linearaktoren	<ul style="list-style-type: none"> Lineareinheiten der MP-Series (Serie MPAS) Integrierte Linearantriebe LDAT-Sxxxxxx-xBx Mehrachsen-Linearantriebe der MP-Series (Serie MPMA) Elektrozylinder, MP-Series (Serie MPAR und MPPI) 	<ul style="list-style-type: none"> MP-Series (Serie MPAS) Integrierte Linearantriebe LDAT-Sxxxxxx-xBx MP-Series (Serie MPMA) MP-Series (Serie MPAR und MPPI) 	–
Kompatibilität der Zubehörteile	<ul style="list-style-type: none"> 2094-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) 2094-Versorgungsmodul (LIM) 2090-Widerstandsbremssmodule (RBM) Externes, passives 1394-Bremssmodul 	<ul style="list-style-type: none"> 2094-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) 2094-Versorgungsmodul (LIM) 2090-Widerstandsbremssmodule (RBM) Externes, passives 1394-Bremssmodul 	<ul style="list-style-type: none"> 2094-Versorgungsmodul (LIM) 2090-Widerstandsbremssmodule (RBM) Externes, passives 1394-Bremssmodul

(1) Erfordert den EnDat-Feedback-Umrichtersatz 2090-K6CK-KENDAT.

Indexierungs- und Komponenten-Servoantriebe

Antriebsmerkmale	Kinetix 300	Kinetix 3	
Hauptmerkmale	<ul style="list-style-type: none"> Einachsige Lösung für Achssteuerungsanwendungen mit niedriger Komplexität Flexible Steuerungsarchitektur für einfache Analog-, Impulsfolgeausgangs- oder EtherNet/IP-Indexsteuerung 	<ul style="list-style-type: none"> Einachsige Lösung für Achssteuerungsanwendungen mit niedriger Komplexität (mit oder ohne SPS) Indexierungs-, Analog-, Geschwindigkeitssollwert- und Impulsfolgebefehle Ausführung der Indexierung an bis zu 64 Punkten 	
	<ul style="list-style-type: none"> Modelle mit 120-V-Eingang treiben 240-V-Motoren mit voller Drehzahl an (Bestellnummern 2097-V31PRx) Einphasige 240-V-Eingangsmodule umfassen einen integrierten AC-Netzfilter (Bestellnummern 2097-V32PRx) Speichermodul für Geräte austausch ohne Neukonfiguration 		
	Kostengünstige EtherNet/IP-Netzwerklösung		Modbus-RTU- oder E/A-Steuerung
	<ul style="list-style-type: none"> Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung TÜV-zertifiziert, PLd, Kategorie 3; SIL CL2 		–
Antriebskonfiguration	Eine Achse		
Eingangsspannung	<ul style="list-style-type: none"> 120/240 V AC, einphasig 240 V AC, dreiphasig 480 V AC, dreiphasig 	170 bis 264 V AC, (230 V nom.) einphasig oder dreiphasig	
Dauerausgangsleistung	0,4 bis 1,7 kW (einphasiger Eingang)	50 W bis 1,50 kW	
	0,5 bis 3,0 kW (einphasiger oder dreiphasiger Eingang)		
	1,0 bis 3,0 kW (dreiphasiger Eingang)		
Dauerausgangsstrom	2,0 bis 12,0 A effektiv	0,61 bis 9,90 A effektiv	
Digitale Antriebseingänge	<ul style="list-style-type: none"> Aktivierung, Referenzposition, Nachlauf ± Hochgeschwindigkeitsregistrierung (1) Acht konfigurierbare Eingänge 	<ul style="list-style-type: none"> Impulsfolge- und Analogeingänge Dedizierter Not-Halt-Eingang Zehn konfigurierbare Eingänge 	
Digitale Antriebsausgänge	<ul style="list-style-type: none"> Bereit Vier konfigurierbare Ausgänge 	<ul style="list-style-type: none"> Servoalarm Sechs konfigurierbare Ausgänge 	
Programmierung	<ul style="list-style-type: none"> Integrierter Web-Server für Konfiguration und Diagnose Software RSLogix 5000, Ausführung 17,00.00 oder höher (Kontaktplanlogik, strukturierter Text und sequenzielle Funktionsdiagramme) 	<ul style="list-style-type: none"> Software Ultraware (Version 1.80 oder höher) zur Antriebskonfiguration Software RSLogix 500, wenn eine Modbus-RTU-Steuerung verwendet wird Software Connected Components Workshop, wenn Micro800-Steuerungen verwendet werden 	
Kompatibilität der Logix5000-Module/-Steuerungen	<ul style="list-style-type: none"> 1756-L7x oder 1756-L7xS mit 1756-ENxT 5370-Steuerungen mit integriertem dualen Port 1769-L3x-Steuerungen mit integriertem Einzelport 1768-L4x- und 1768-L4xS-Steuerungen mit 1768-ENBT MicroLogix 1100 und 1400 Micro850 	<ul style="list-style-type: none"> MicroLogix 1000, 1100, 1200, 1400, 1500 Micro850 Micro830 	
E/A-Steuerung	EtherNet/IP	Digitaleingänge	
Feedback	<ul style="list-style-type: none"> Hochauflösender Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoder Inkremental-Encoder 	–	
	Zusätzliche Achse für Master-Getriebemodus		
Kompatibilität der Drehmotoren	<ul style="list-style-type: none"> MP-Series (Serie MPL/MPM/MPF/MPS) TL-Series (Serie TLY) 	TL-Series (Serie TL und TLY)	
Kompatibilität der Linearmotoren	<ul style="list-style-type: none"> LDC-Series, Eisenkern LDL-Series, ohne Eisenkern 	<ul style="list-style-type: none"> LDC-Series, Eisenkern LDL-Series, ohne Eisenkern 	
Kompatibilität der Linearaktoren	<ul style="list-style-type: none"> Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAR) Hochbelastbare Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAI) Elektrozylinder der TL-Series (Serie TLAR) Lineareinheiten der MP-Series (Serie MPAS und MPMA) Integrierte Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xBx (Inkremental-Encoder) Integrierte Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xDx (hochauflösender Absolut-Encoder) 	<ul style="list-style-type: none"> Elektrozylinder der TL-Series (Serie TLAR) Lineareinheiten der MP-Series (nur Direktantrieb der Serie MPAS) Integrierte Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xBx (Inkremental-Encoder) 	
Kompatibilität der Zubehörteile	<ul style="list-style-type: none"> LDAT-CONKIT-DSL-Anschlussatz für Linearantriebe LDAT-Sxxxxx-xDx 2097-E/A-Klemmen-Erweiterungsblock 2097-Speichermodulprogrammiergerät 2097-AC-Netzfilter (EMV) 2097-Bremswiderstände 	<ul style="list-style-type: none"> 2071-E/A-Anschlussplatine 2090-E/A-Anschlusskabel 2071-Anschlussplatine für Motorfeedback 2090-Steuerungs- und Konfigurationskabel 	

Kinetix 5500-Servoantriebe



Die Kinetix 5500-Servoantriebe und Kinetix VP-Servomotoren bieten eine effiziente Achssteuerungslösung mit hoher Leistung und Skalierbarkeit durch Motorwicklungen, die auf den jeweiligen Leistungsbereich abgestimmt sind, um eine optimierte Systemdimensionierung zu ermöglichen.

Dieses Achssteuerungssystem erweitert das aktuelle Midrange-Portfolio und ist für den Anschluss an und den Betrieb mit ControlLogix 1756-L7x-Steuerungen und CompactLogix 5370-Steuerungen konzipiert. Dabei nutzt es die Studio 5000-Umgebung und unterstützt Integrated Motion im EtherNet/IP-Netzwerk.

Kinetix 5500-Antriebe 2198-Hxxx-ERS2 (integrierte Sicherheit) verwenden GuardLogix 1756-L7xS-Sicherheitssteuerungen für den Anschluss an den dezentralen POINT Guard I/O™-EtherNet/IP-Adapter, der eine SIL CL3-Sicherheitssteuerung unterstützt.

Mit den Vorteilen dieses Achssteuerungssystems können Sie jetzt mit nur einem Netzwerk Achssteuerungsanwendungen auf einer einzigen Steuerungsplattform ausführen – wodurch der Aufbau, Betrieb und die Instandhaltung von Anlagen vereinfacht wird.

Kinetix 5500-Servoantriebe – Leistungsmerkmale

- Hohe Leistung bei einem kleineren Befestigungsmaß und einer optimierten Leistungsdichte
- Ein Motorkabel, das Stromversorgung, Feedback und Bremsleiter sowie den SpeedTec-Anschluss bereitstellt
- Einachsiger Betrieb für kostengünstige, einfache Anwendungen
- Flexible Leistungsanschlüsse in mehrachsigen Konfigurationen, die einen gemeinsamen Bus nutzen
 - Gemeinsam genutzter Wechselstrom
 - Gemeinsam genutzter Gleichstrom
 - Konfigurationen mit gemeinsam genutztem Wechselstrom/Gleichstrom und Hybridkonfigurationen
- Integrierte Achssteuerung und integrierte Sicherheit im EtherNet/IP-Netzwerk
- TÜV-zertifizierte Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung (STO)
 - 2198-Hxxx-ERS: Festverdrahtete Sicherheit, PLd, Kategorie 3 gemäß EN ISO 13849 und SIL CL2 gemäß IEC 61508, EN 61800-5-2 und EN 62061
 - 2198-Hxxx-ERS2: Integrierte Sicherheit, PLe, Kategorie 3 gemäß EN ISO 13849 und SIL CL3 gemäß IEC 61508, EN 61800-5-2 und EN 62061
- Vielseitiger AC-Eingangsspannungsbereich:
 - 195 bis 264 V effektiv, einphasig
 - 195 bis 264 V effektiv, dreiphasig
 - 324 bis 528 V effektiv, dreiphasig
- Kinetix VP-Motorwicklungsoptionen, die auf die Leistungsbereiche der Antriebe abgestimmt sind und eine optimierte Systemdimensionierung ermöglichen
 - 0,2 bis 14,6 kW Dauerausgangsleistung
 - 1,4 bis 32,5 A, 0-Spitze, Dauerausgangsstrom (Wechselrichter)
- Kondensatormodul der Serie 2198 und Bremswiderstand der Serie 2097 für die Verwaltung der Energieabsorption
- Digitales Rückführungsgerät (DSL) stellt der Steuerungsschaltung Motorleistungsdaten in Echtzeit zur Verfügung
 - Hochauflösende Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoder-Rückführung
- Möglichkeit zum Betreiben von Servo- und asynchronen Motoren

Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Antriebsfamilien finden Sie unter Servoantriebe ab [Seite 28](#).

Kinetix 5500-Servoantriebe – Komponenten

Kinetix 5500-Servoantriebssysteme bestehen aus den folgenden erforderlichen Komponenten:

- Ein 2198-Hxxx-ERS- oder 2198-Hxxx-ERS2-Servoantrieb
- Ein Kinetix VP-Servomotor, asynchroner Motor, Linearantrieb der LDAT-Series oder Drehmotor bzw. Linearaktor der MP-Series
 - Motoren und Aktoren der MP-Series (400-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK
 - Linearantriebe der LDAT-Series und Motoren/Aktoren der MP-Series (200-V-Klasse) erfordern 2198-H2DCK-Umrichtersätze (Serie B oder höher)
- Ein Kabel 2090-CSxM1DF-xxAAxx (Standard, nicht flexibel) oder 2090-CSxM1DF-xxAFxx (kontinuierlich flexibel) für Motorleistungs-, Feedback- und Bremsanschlüsse
- Ein 24-V-Netzteil 1606-XLxx für Steuer- und Motorbremsspannung
- Ethernet-Kabel 1585J-M8CBJM-x (abgeschirmt)

Kinetix 5500-Servoantriebssysteme können auch die folgenden optionalen Komponenten umfassen:

- Ein Kondensatormodul 2198-CAPMOD-1300
- Ein AC-Netzfilter 2198-DBxx-F
- Ein Bremswiderstand 2097-Rx
- Anschlusssystem der Serie 2198 mit gemeinsam genutztem Bus

Ausführliche Informationen zu den Anforderungen der Kinetix 5500-Antriebssysteme finden Sie in der Publikation [GMC-RM009](#), Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide.

Kinetix 5500-Servoantriebe – Auswahl

Antrieb Bestellnr. (STO, festverdrahtet)	Antrieb Bestellnr. (STO integriert)	Baugröße	Eingangsspannung	Dauerausgangsleistung kW	Dauerausgangsstrom A 0-5p.
2198-H003-ERS	2198-H003-ERS2	1	195 bis 264 V effektiv, einphasig 195 bis 264 V effektiv, dreiphasig 324 bis 528 V effektiv, dreiphasig	0,2 kW 0,3 kW 0,6 kW	1,4
2198-H008-ERS	2198-H008-ERS2			0,5 kW 0,8 kW 1,6 kW	3,5
2198-H015-ERS	2198-H015-ERS2	2	195 bis 264 V effektiv, dreiphasig 324 bis 528 V effektiv, dreiphasig	1,0 kW 1,5 kW 3,2 kW	7,1
2198-H025-ERS	2198-H025-ERS2			2,4 kW 5,1 kW	11,3
2198-H040-ERS	2198-H040-ERS2			4,0 kW 8,3 kW	18,4
2198-H070-ERS	2198-H070-ERS2	3		7,0 kW 14,6 kW	32,5

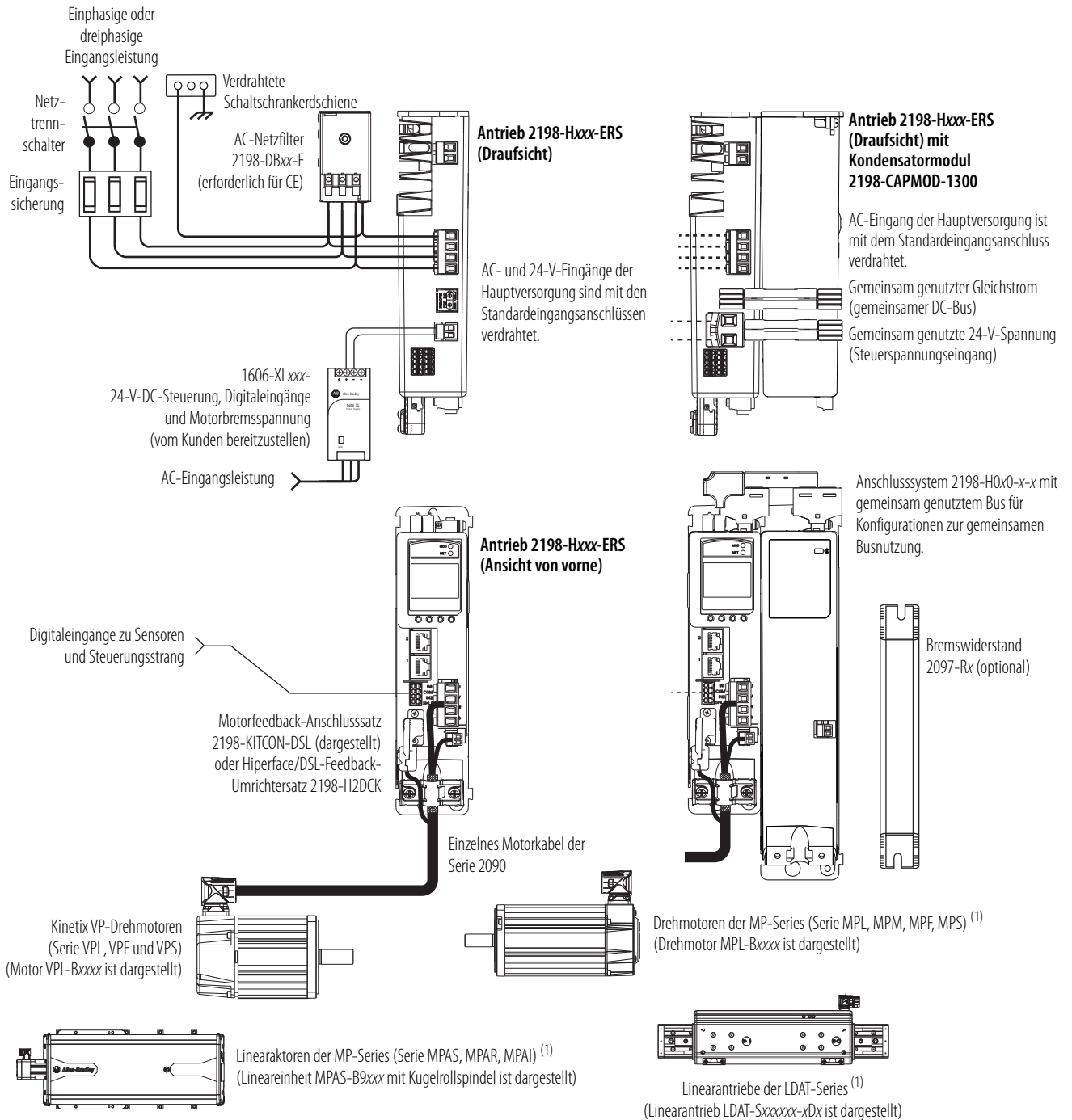
Spezifikationen der Kinetix 5500-Antriebsmodule, die nicht in dieser Publikation enthalten sind, finden Sie in der Publikation [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Technical Data.

Typische Hardwarekonfigurationen

Diese typischen Hardwarekonfigurationen veranschaulichen die Anwendung von Servoantrieben, Motoren und Achssteuerungszubehörfteilen, die für Kinetix 5500-Antriebssysteme verfügbar sind.

Eigenständige Konfigurationen

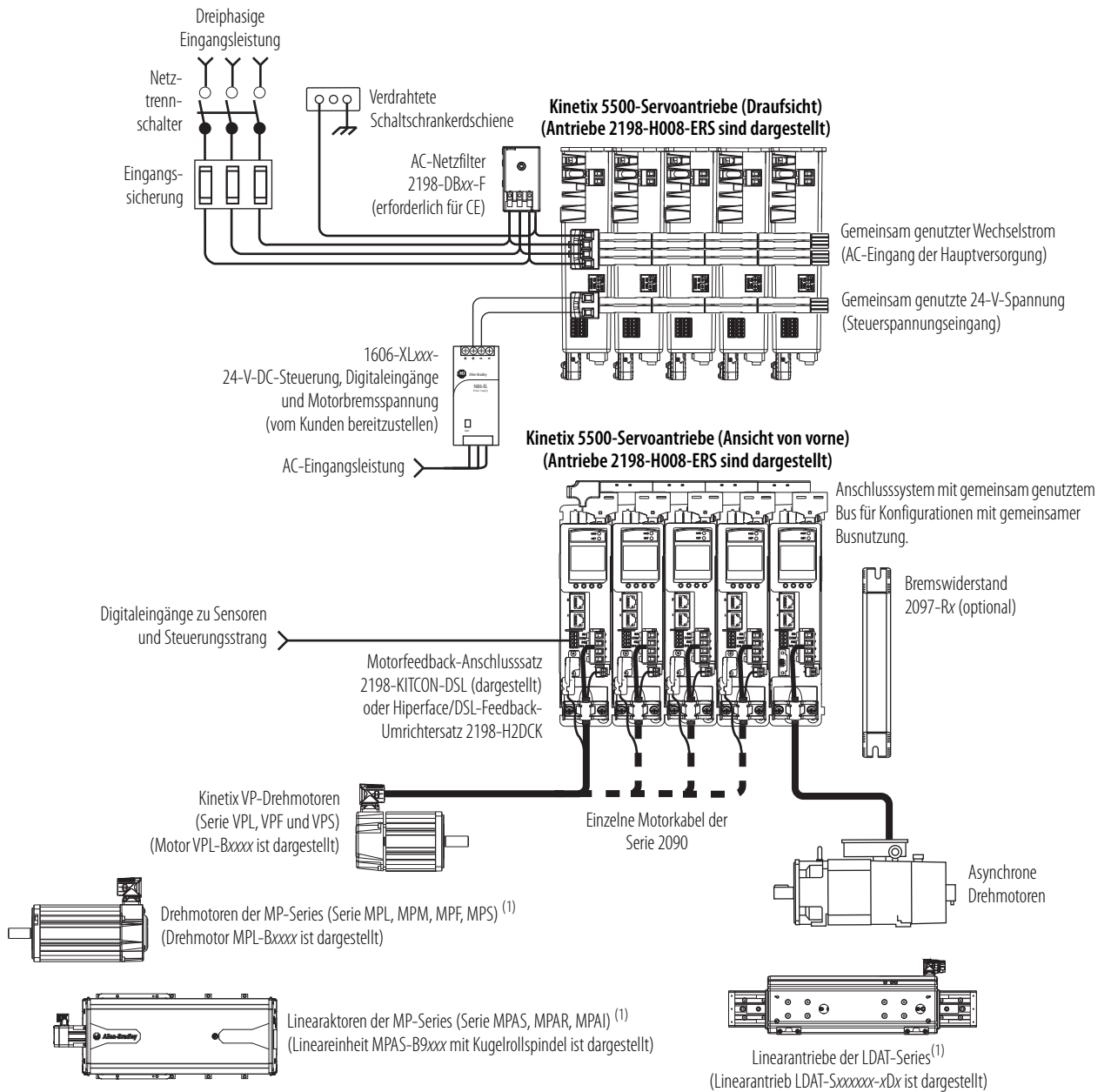
In diesen Beispielen ist ein einzelner, eigenständiger Antrieb mit und ohne das Kondensatormodul der Serie 2198 abgebildet.



(1) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Linearantriebe der LDAT-Serie sowie Motoren und Aktoren der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Gemeinsam genutzte AC-Konfigurationen

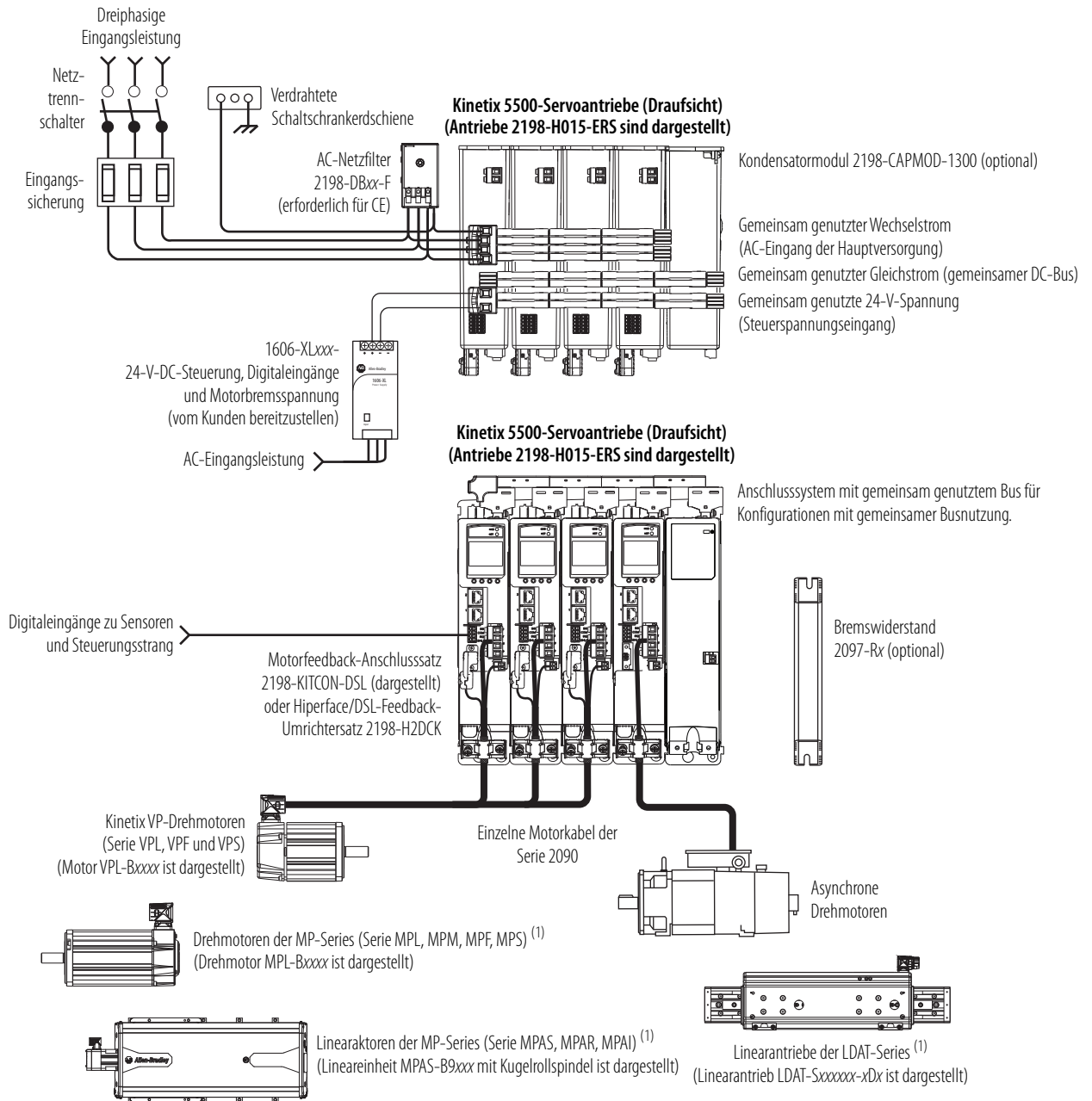
In diesem Beispiel werden dreiphasiger Wechselstrom und 24-V-Steuerspannung in einer mehrachsigen Konfiguration gemeinsam verwendet. Alle Antriebe müssen dieselbe Nennleistung aufweisen (Bestellnummer). Kondensatormodule werden nicht unterstützt.



(1) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Linearantriebe der LDAT-Serie sowie Motoren und Aktoren der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Gemeinsam genutzte AC/DC-Konfigurationen

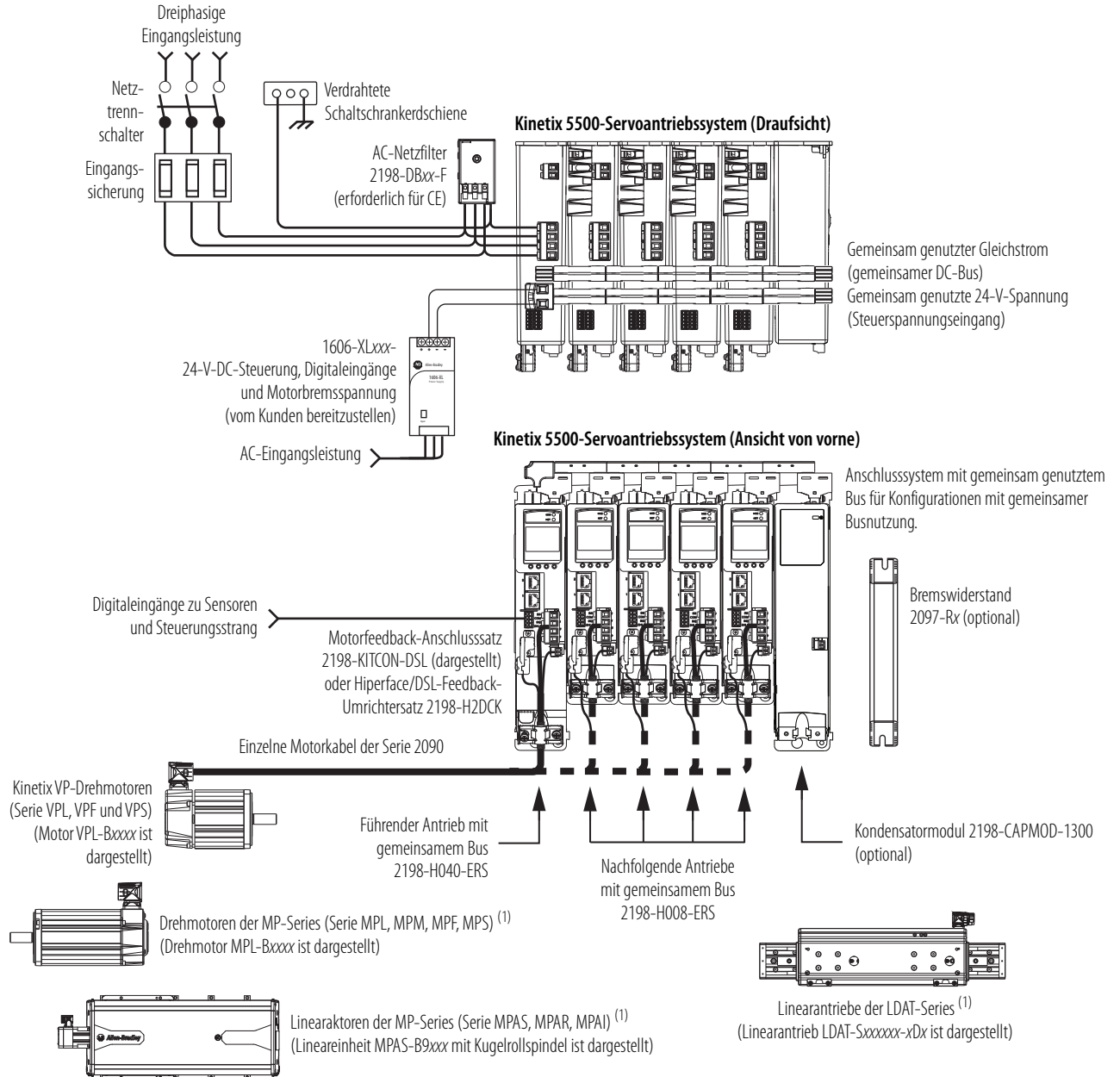
In diesem Beispiel werden dreiphasiger Eingangswechselstrom und 24-V-Steuerspannung sowie DC-Busspannung in einer mehrachsigen Konfiguration gemeinsam verwendet. Alle Antriebe müssen dieselbe Nennleistung aufweisen (Bestellnummer).



(1) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Linearantriebe der LDAT-Serie sowie Motoren und Aktoren der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Konfigurationen mit gemeinsam genutztem Gleichstrom (gemeinsamer Bus)

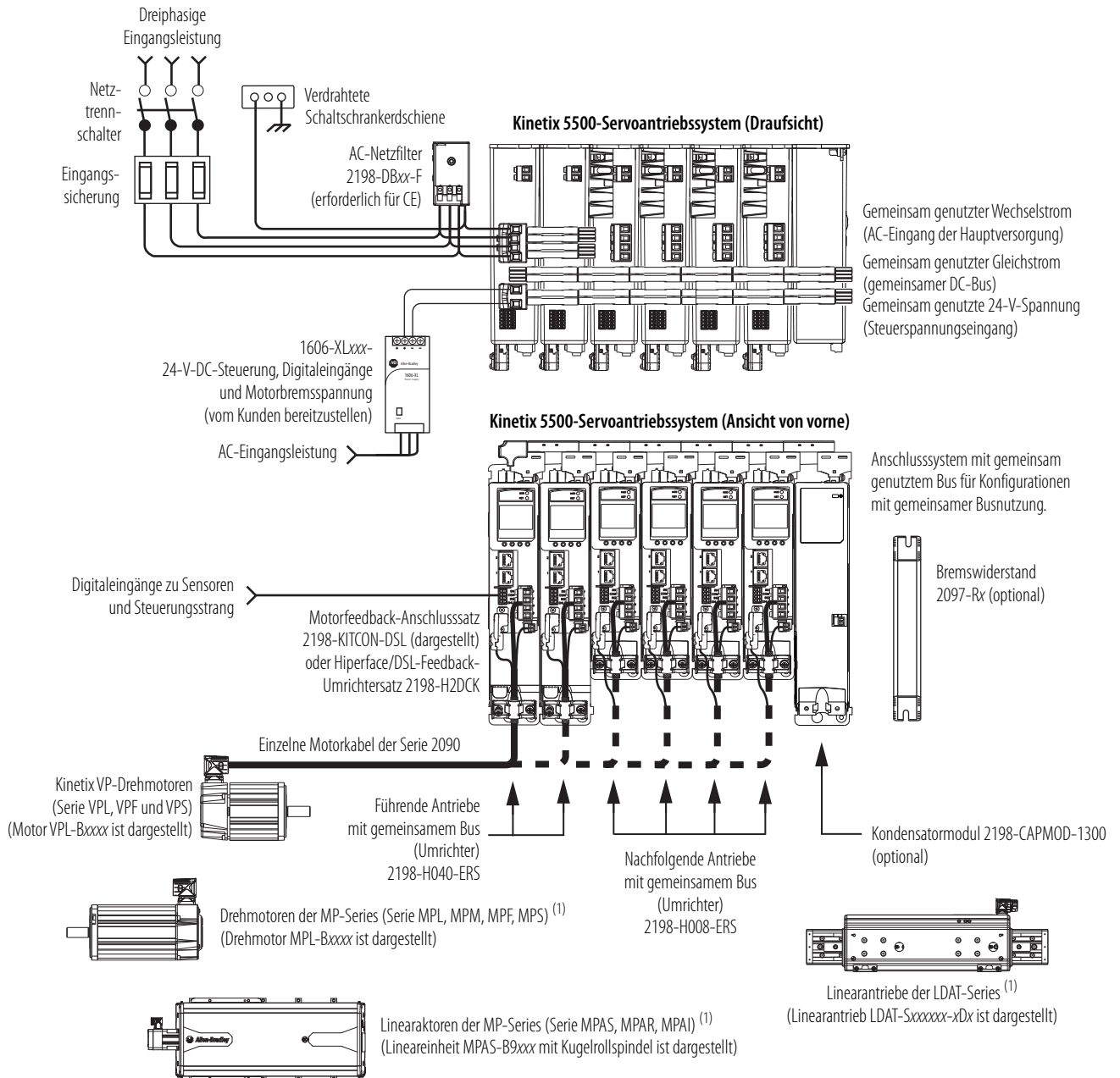
In diesem Beispiel mit mehreren Achsen wird der führende Antrieb (stromliefernd) mit gemeinsamem Bus mit dreiphasiger AC-Eingangsspannung versorgt und versorgt gleichzeitig die nachfolgenden (stromziehenden) Antriebe mit gemeinsamem Bus mit Gleichspannung. Die Nennleistung des führenden Antriebs mit gemeinsamem Bus ist größer oder gleich der Nennleistung der einzelnen nachfolgenden Antriebe.



(1) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Linearantriebe der LDAT-Serie sowie Motoren und Aktoren der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Hybridkonfiguration mit gemeinsam genutztem Wechselstrom/Gleichstrom

In diesem Beispiel mit mehreren Achsen werden zwei Umrichterantriebe mit dreiphasiger AC-Eingangleistung versorgt. Die Leistungsbereiche der Umrichterantriebe müssen größer oder gleich den Leistungsbereichen der Frequenzumrichter sein. Diese parallele Umrichterkonfiguration erhöht die an die Frequenzumrichter bereitgestellte DC-Spannung.



(1) Erfordert den Hiperface/DSL-Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Linearantriebe der LDAT-Series sowie Motoren und Aktoren der MP-Series (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Typische Kommunikationskonfigurationen

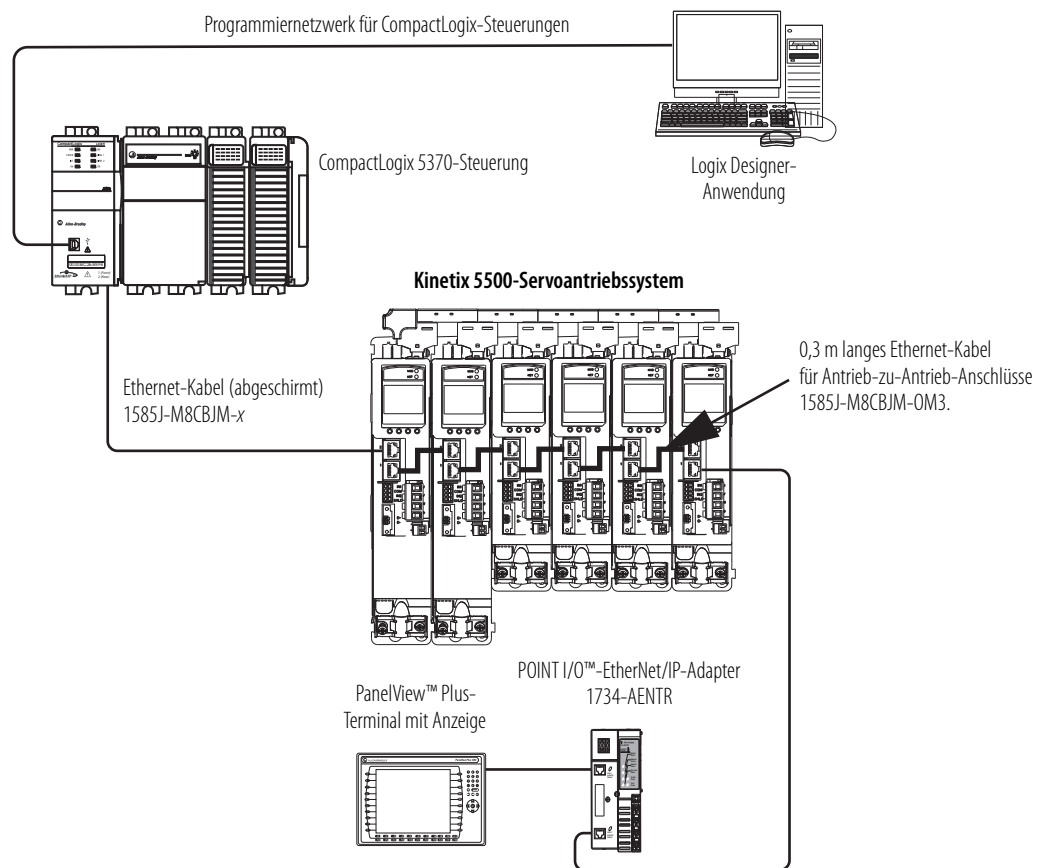
Die Kinetix 5500-Servoantriebe verwenden das EtherNet/IP-Netzwerk zum Konfigurieren der Logix5000-Steuerung/des Logix5000-Moduls. Es kann jede beliebige Ethernet-Topologie verwendet werden, einschließlich Stern-, Linear- und Ringtopologie. Diese Beispiele sind mit den programmierbaren CompactLogix 5370-Automatisierungssteuerungen (Bestellnummer 1769-L36ERM ist dargestellt) ausgestattet und unterstützen Integrated Motion im EtherNet/IP-Netzwerk. Leistungsmerkmale der Steuerungen:

- Unterstützung für bis zu 16 Achsen
- Unterstützung von bis zu 48 Geräten in linearen Konfigurationen
- Dual-Port-Anschlussmöglichkeit zur Unterstützung der Device-Level-Ring-Topologie

WICHTIG Abgeschirmtes Ethernet-Kabel, Bestellnummer 1585J-M8CBJM-x, verfügbar in Längen von bis zu 78 m. Allerdings darf die Gesamtlänge des Ethernet-Kabels für den Anschluss von Antrieb zu Antrieb, Antrieb zu Steuerung oder Antrieb zu Switch 100 m nicht überschreiten.

In diesem Beispiel sind alle Geräte in linearer Topologie angeschlossen. Die Kinetix 5500-Antriebe umfassen Dual-Port-Anschlussmöglichkeiten. Bei einer Unterbrechung der Verbindung zu einem der Geräte wird jedoch die Kommunikation aller nachfolgenden Geräte unterbrochen. Geräte ohne duale Ports müssen mit dem 1783-ETAP-Modul ausgestattet sein oder am Ende der Reihe angeschlossen werden.

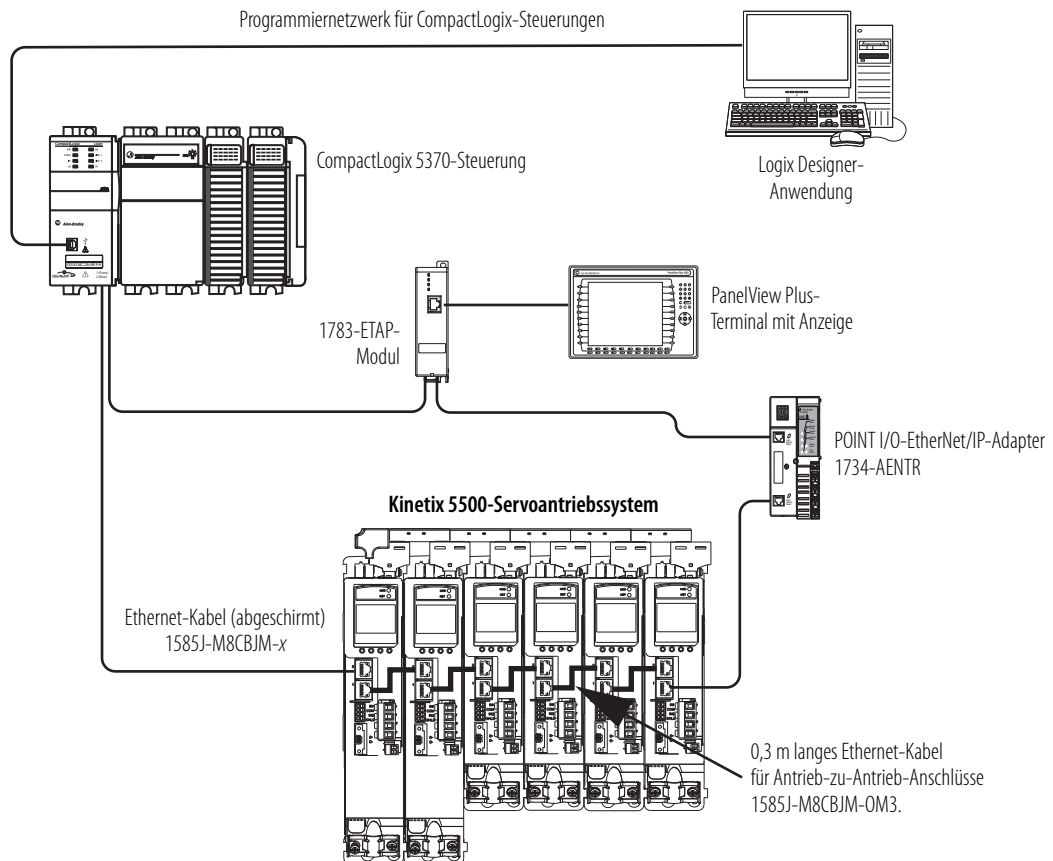
Lineare Kinetix 5500-Kommunikation



In diesem Beispiel sind die Geräte mithilfe der Ringtopologie angeschlossen. Wird ein Gerät im Ring abgezogen, können die verbleibenden Geräte weiterhin kommunizieren. Damit eine Ringtopologie ordnungsgemäß funktioniert, ist ein Device-Level-Ring-Supervisor erforderlich (z. B. das Gerät der Serie 1783-ETAP). DLR ist ein ODVA-Standard.

Geräte ohne duale Ports müssen beispielsweise mit dem Modul 1783-ETAP ausgestattet sein.

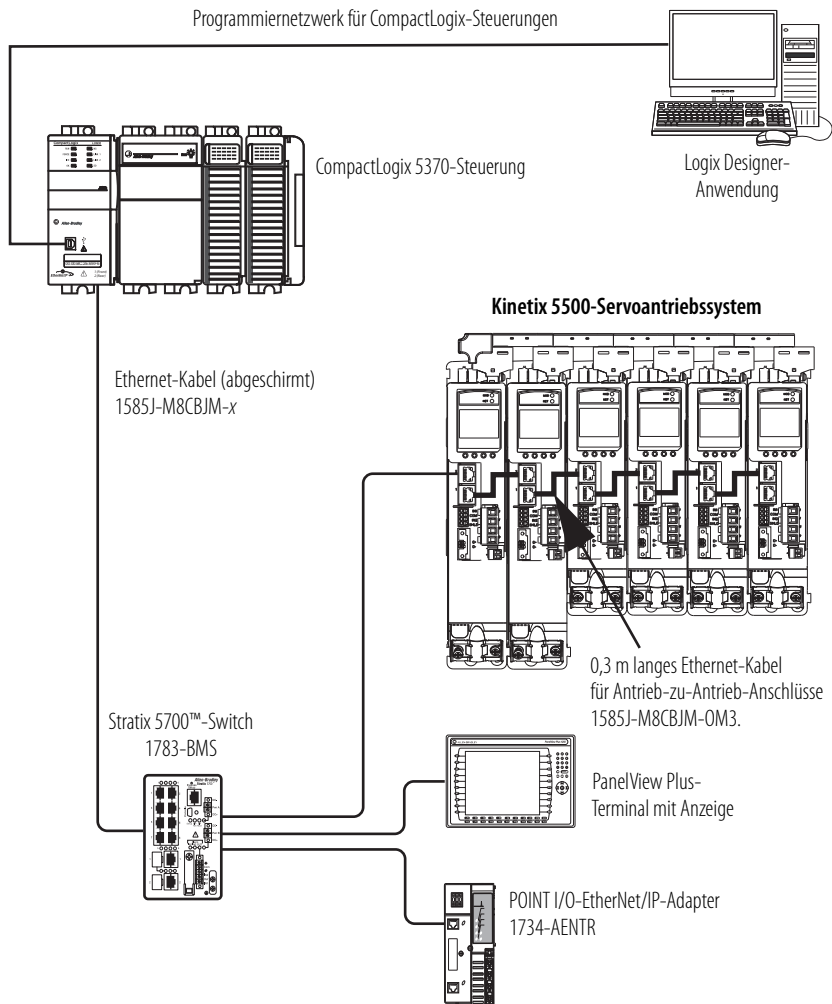
Ringkommunikation mit Kinetix 5500



In diesem Beispiel sind die Geräte mithilfe der Sterntopologie angeschlossen. Jedes Gerät ist direkt am Switch angeschlossen.

Kinetix 5500-Antriebe sind mit dualen Ports ausgestattet, sodass die lineare Topologie von Antrieb zu Antrieb aufrechterhalten bleibt, doch Kinetix 5500-Antriebe und andere Geräte unabhängig von einander funktionieren. Der Ausfall eines Geräts beeinträchtigt so nicht den Betrieb der anderen Geräte.

Sternkommunikation mit Kinetix 5500



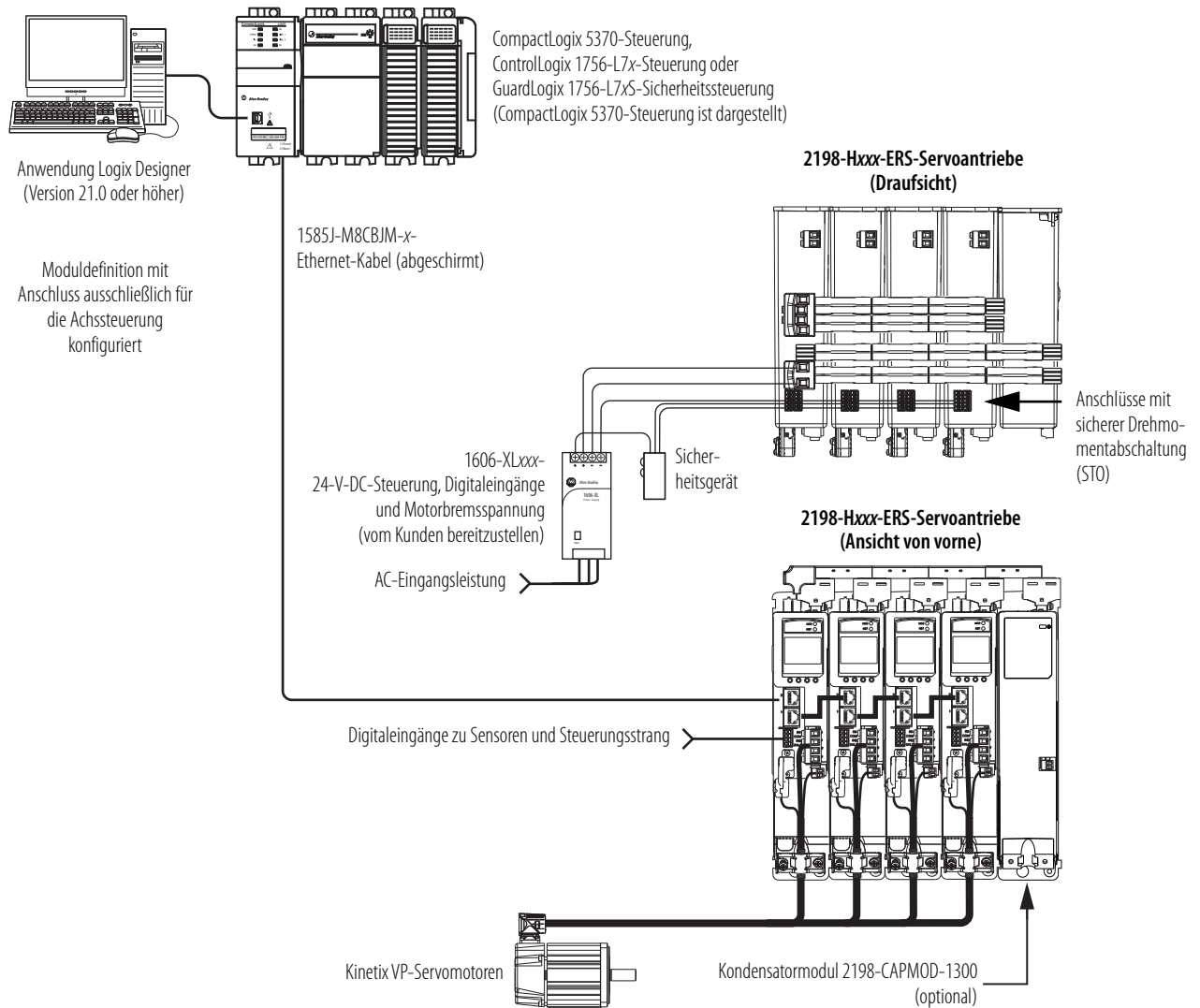
Konfigurationen mit sicherer Drehmomentabschaltung

Kinetix 5500-Servoantriebe stehen mit sicherer Drehmomentabschaltung über festverdrahtete Verbindungen oder integriert über das EtherNet/IP-Netzwerk zur Verfügung. Diese Beispiele zeigen die Optionen einer Konfiguration mit sicherer Drehmomentabschaltung.

Festverdrahtete Sicherheitskonfiguration

Die 2198-Hxxx-ERS-Antriebe verwenden den Anschluss mit sicherer Drehmomentabschaltung (STO) für die Kaskadierung festverdrahteter Sicherheitsverbindungen von Antrieb zu Antrieb.

Konfiguration mit sicherer Drehmomentabschaltung (festverdrahtet)



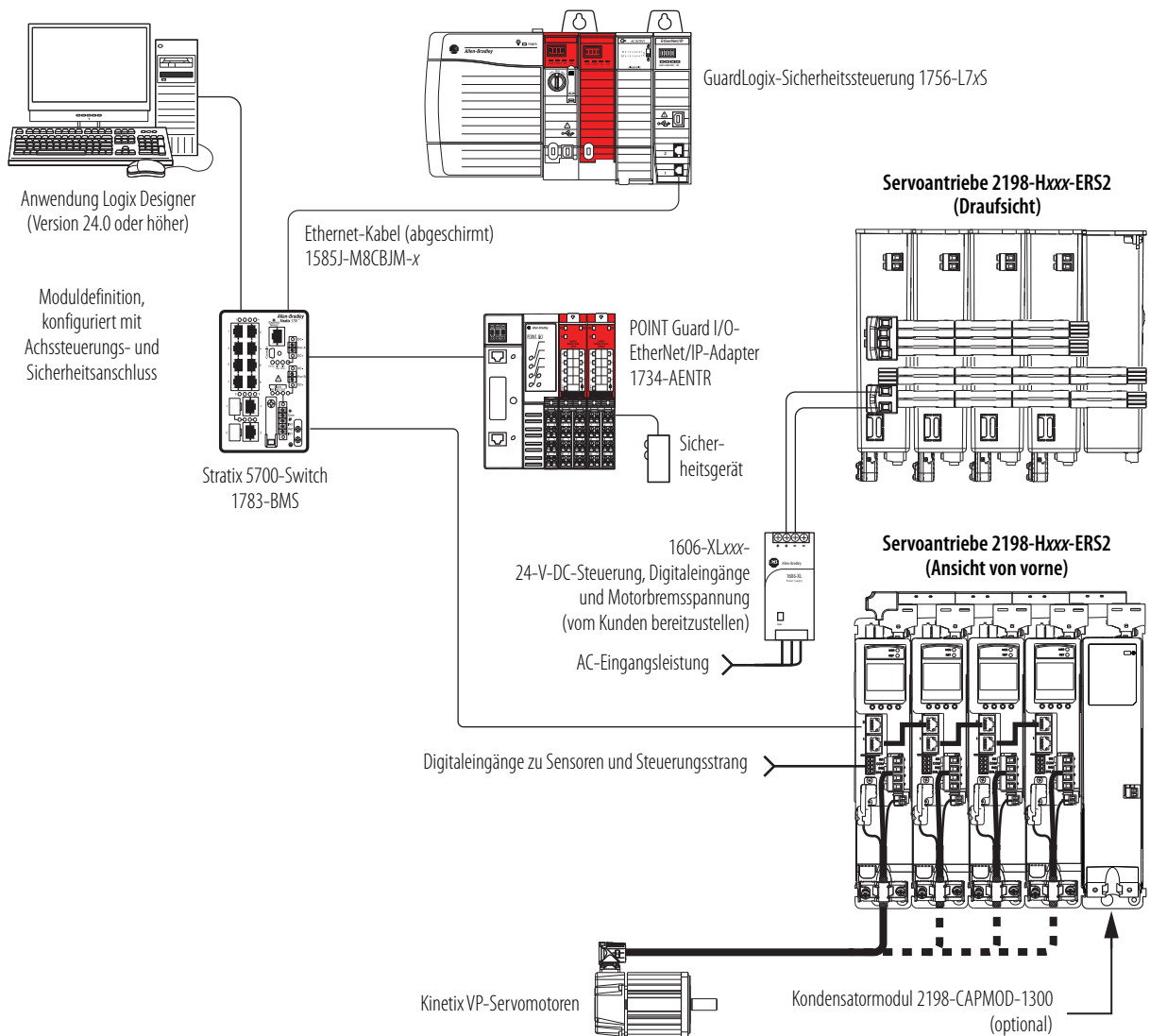
Konfigurationen mit integrierter Sicherheit

Die GuardLogix-Sicherheitssteuerung 1756-L7xS gibt den STO-Befehl für sichere Drehmomentabschaltung über das EtherNet/IP-Netzwerk aus und der Antrieb 2198-Hxxx-ERS2 führt den STO-Befehl aus.

In diesem Beispiel stellt eine einzelne GuardLogix-Sicherheitssteuerung Achssteuerungs- und Sicherheitsanschlüsse mit den 2198-Hxxx-ERS2-Antrieben her.

WICHTIG Wenn nur eine Steuerung in einer Anwendung mit Achssteuerungs- und Sicherheitsverbindungen verwendet wird, muss es sich um eine GuardLogix-Sicherheitssteuerung 1756-L7xS handeln.

Achssteuerungs- und Sicherheitskonfiguration (einzelne Steuerung)

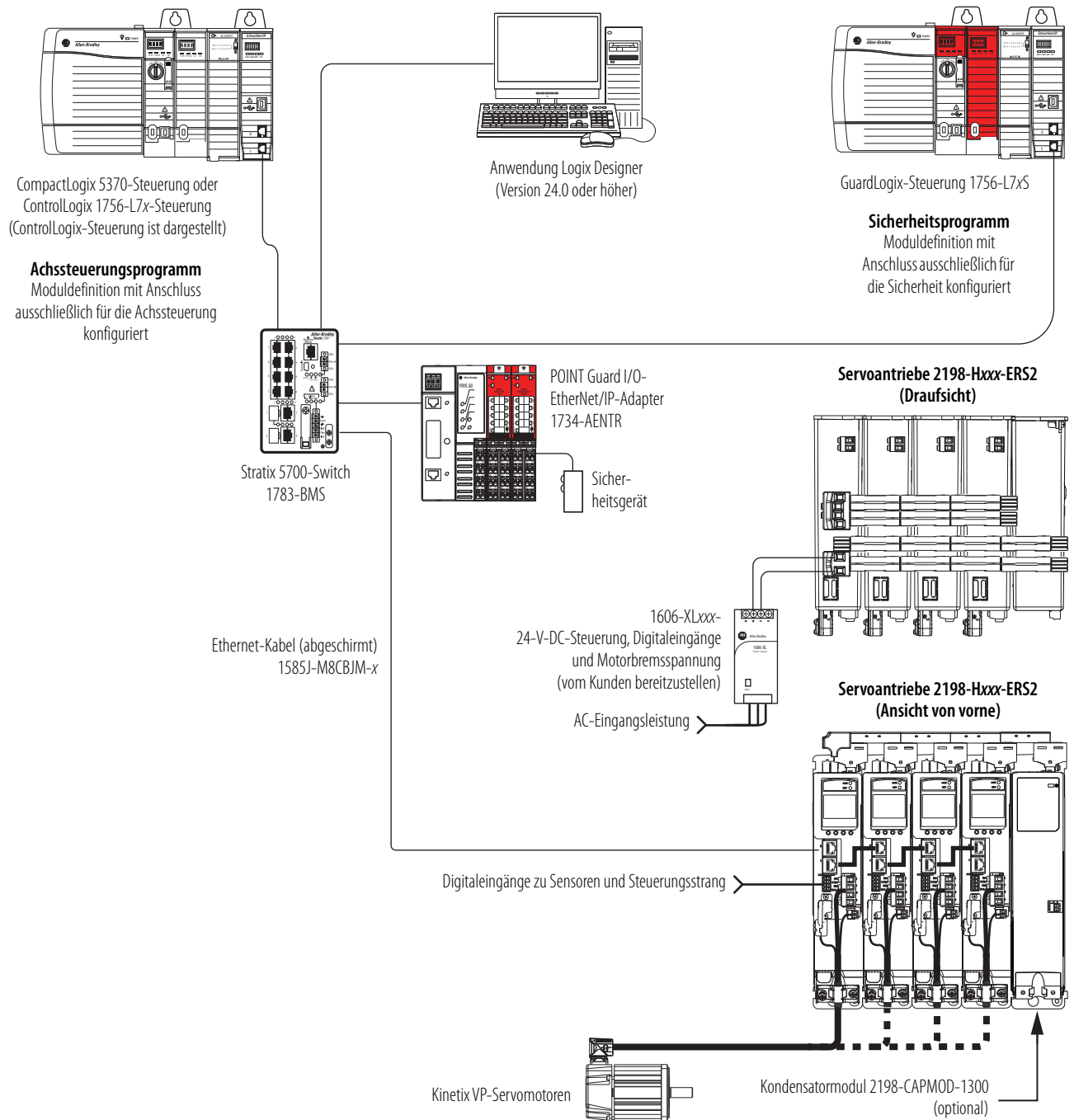


In diesem Beispiel stellt eine Nicht-Sicherheitssteuerung die ausschließliche Achssteuerungsverbindung her, während eine separate GuardLogix-Sicherheitssteuerung die ausschließliche Sicherheitsverbindung mit den 2198-Hxxx-ERS2-Antrieben herstellt.

WICHTIG

Wenn zwei Steuerungen in einer Anwendung mit ausschließlichen Achssteuerungs- und ausschließlichen Sicherheitsverbindungen verwendet werden, muss es sich bei der ausschließlichen Sicherheitsverbindung um eine GuardLogix-Sicherheitssteuerung 1756-L7xS und bei der ausschließlichen Achssteuerungsverbindung um eine ControlLogix-Steuerung 1756-L7x oder um eine CompactLogix 5370-Steuerung handeln.

Achssteuerungs- und Sicherheitskonfiguration (mehrere Steuerungen)



Drehbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese Drehmotorfamilien sind kompatibel mit Kinetix 5500-Servoantrieben.

Drehmotorfamilie	Seite
Kinetix VP-Motoren (Serie VPL) mit geringer Eigenträgeit	44
Kinetix VP-Motoren (Serie VPF) für die Lebensmittelindustrie	47
Kinetix VP-Motoren (Serie VPS) aus Edelstahl	50
Motoren der MP-Serie (Serie MPL) mit geringer Eigenträgeit	50
Motoren der MP-Serie (Serie MPM) mit mittlerer Eigenträgeit	52
Motoren der MP-Serie (Serie MPF) für die Lebensmittelindustrie	53
Motoren der MP-Serie (Serie MPS) aus Edelstahl	54

Informationen zu Kombinationen aus Kinetix 5500-Antrieben und Kinetix VP-Motoren mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Drehmoment/Drehzahl-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM009](#), Kinetix 5500 and Kinetix Drive Systems Design Guide.

WICHTIG Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Motor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie VPL mit Kinetix 5500-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemesungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemesungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse) (Fortsetzung)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemesungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemesungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemesungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemesungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse) (Fortsetzung)

Motor Bestellnr.	Max. Nennrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemesungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemesungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie VPF mit Kinetix 5500-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nennrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemesungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemesungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenn Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemessungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenn Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemessungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse) (Fortsetzung)

Motor Bestellnr.	Max. Nenn Drehzahl U/min	Dauerstill- standsstrom A 0-5p.	Dauerstill- standsmoment Nm	Max. Still- standsstrom des Systems A 0-5p.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemes- sungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemes- sungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie VPS mit Kinetix 5500-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW (HP)	Drehzahl bei Motorbemessungsleistung U/min	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPL mit Kinetix 5500-Antrieben

Diese Motoren erfordern den Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Motoren der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW (HP)	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstands- strom des Systems A 0-5p.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW (HP)	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPM mit Kinetix 5500-Antrieben

Diese Motoren erfordern den Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Motoren der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Grund-drehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands-moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems-moment des Systems Nm	Motorbemes-sungsleistung kW	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Grund-drehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands-moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems-moment des Systems Nm	Motorbemes-sungsleistung kW	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse) (Fortsetzung)

Motor Bestellnr.	Grunddrehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPF mit Kinetix 5500-Antrieben

Diese Motoren erfordern den Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Motoren der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW (HP)	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW (HP)	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPS mit Kinetix 5500-Antrieben

Diese Motoren erfordern den Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Motoren der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Leistungsspezifikationen der Motoren der Serie MPS mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW (HP)	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Leistungsspezifikationen der Motoren der Serie MPS mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Nenndrehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW (HP)	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Linearbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese linearen Achssteuerungsfamilien sind kompatibel mit Kinetix 5500-Servoantrieben.

Familie	Seite
Integrierte Linearantriebe der LDAT-Serie	55
Integrierte Lineareinheiten der MP-Serie (Serie MPAS, Kugelrollspindel)	62
Elektrozylinder der MP-Serie (Serie MPAI)	63
Hochbelastbare Elektrozylinder der MP-Serie (Serie MPAI)	64

Informationen zu Kinetix 5500-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Kraft/Geschwindigkeits-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM009](#), Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Aktor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen der LDAT-Serie mit Kinetix 5500-Antrieben

Diese Aktoren erfordern den Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 200-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 30

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 5500 (240-V-AC-Eingang)
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					0,55	
LDAT-S033030-EDx						0,65	
LDAT-S033040-EDx						0,65	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 200-V-Klasse und Linearantrieb der Baugröße 50

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 5500 (240-V-AC-Eingang)
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	5,0					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	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 200-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 70

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 5500 (240-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 200-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 100

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 5500 (240-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 200-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 150

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 5500 (240-V-AC-Eingang)
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

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 400-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 30

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 460 V AC kW	Kinetix 5500 (480-V-AC-Eingang)
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	126 (28)	12,2	336 (76)	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						0,95	
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	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 400-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 50

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 460 V AC kW	Kinetix 5500 (480-V-AC-Eingang)
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						
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	
LDAT-S054020-EDx ... LDAT-S054050-EDx	5,0	6,2		22,7		2,05	2198-H025-ERSx

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 400-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 70

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 460 V AC kW	Kinetix 5500 (480-V-AC-Eingang)		
LDAT-S072010-DDx	3,9	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,37	2198-H025-ERSx		
LDAT-S072020-DDx	5,0					3,0		11,0	1,64
LDAT-S072030-DDx ... LDAT-S072070-DDx									1,03
LDAT-S072010-EDx	3,5	3,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	2,27	2198-H040-ERSx		
LDAT-S072020-EDx	4,4	9,0				10,9		2,50	
LDAT-S072030-EDx ... LDAT-S072070-EDx								1,01	
LDAT-S073010-DDx	4,4	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	3,15	2198-H040-ERSx		
LDAT-S073020-DDx	5,0					6,0		21,7	3,30
LDAT-S073070-DDx									2,08
LDAT-S073010-EDx	2,4	3,0	1122 (252)	66,4	3189 (717)	5,02	2198-H070-ERSx		
LDAT-S073070-EDx	4,7	18,2				33,2		3,18	
LDAT-S074010-DDx								3,5	9,1
LDAT-S074020-DDx	5,0	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	5,02	2198-H070-ERSx		
LDAT-S074070-DDx	3,5	9,1				33,2		3,18	
LDAT-S074010-EDx								3,5	9,1
LDAT-S076010-DDx	5,0	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	5,02	2198-H070-ERSx		
LDAT-S076020-DDx	3,5	9,1				33,2		3,18	
LDAT-S076070-DDx								3,5	9,1
LDAT-S076010-EDx	3,5	9,1	1122 (252)	66,4	3189 (717)	3,18	2198-H040-ERSx		
LDAT-S076070-EDx	3,5	9,1				33,2		3,18	
LDAT-S076070-EDx								3,5	9,1

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 400-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 100

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 460 V AC kW	Kinetix 5500 (480-V-AC-Eingang)
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						0,96	
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						0,92	
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						2,07	
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	8,6	31,5	2,94	2198-H040-ERSx		

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 400-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 150

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 460 V AC kW	Kinetix 5500 (480-V-AC-Eingang)
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	2,7	9,8	0,87	2198-H015-ERSx		
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

Leistungsspezifikationen mit Antriebsbetrieb der 400-V-Klasse und Linearantrieben der Baugröße 150 (Fortsetzung)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 460 V AC kW	Kinetix 5500 (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAS mit Kinetix 5500-Antrieben

Diese Aktoren erfordern den Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Lineareinheiten der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse)

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7,9) ⁽¹⁾	3,09	521 (117)	6,10	1212 (272)	0,37	2198-H008-ERSx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44,3) ⁽²⁾	4,54	462 (104)	9,10	968 (218)	0,62	2198-H015-ERSx

(1) Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 176 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 143 mm/s.

(2) Bei einer Hublänge von 780 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 889 mm/s. Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 715 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 582 mm/s.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7,9) ⁽¹⁾	1,75	521 (117)	3,50	1212 (272)	0,37	2198-H008-ERSx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44,3) ⁽²⁾	3,30	462 (104)	6,60	968 (218)	0,62	2198-H008-ERSx

(1) Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 176 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 143 mm/s.

(2) Bei einer Hublänge von 780 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 889 mm/s. Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 715 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 582 mm/s.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAR mit Kinetix 5500-Antrieben

Diese Aktoren erfordern den Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Elektrozyylinder der MP-Serie (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 200-V-Klasse)

Elektrozyylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 5500-Antrieben (Betrieb der 400-V-Klasse)

Elektrozyylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAI mit Kinetix 5500-Antrieben

Diese Aktoren erfordern den Feedback-Umrichtersatz 2198-H2DCK. Elektrozyylinder der MP-Series (200-V-Klasse) benötigen den Umrichtersatz 2198-H2DCK (Serie B oder höher).

Leistungsspezifikationen für Antriebe mit Kugelrollspindel und Kinetix 5500-Antriebe (Betrieb der 200-V-Klasse)

Elektrozyylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
			25 °C	40 °C				
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)		

Leistungsspezifikationen für Antriebe mit Rollengewindezylindern und Kinetix 5500-Antriebe (Betrieb der 200-V-Klasse)

Elektrozyylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 5500-Antriebe (240-V-AC-Eingang)
			25 °C	40 °C				
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)							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Antriebe mit Kugelrollspindeln und Kinetix 5500-Antriebe (Betrieb der 400-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
			25 °C	40 °C				
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)		

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Antriebe mit Rollengewindezylindern und Kinetix 5500-Antriebe (Betrieb der 400-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 5500-Antriebe (480-V-AC-Eingang)
			25 °C	40 °C				
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)							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Notizen:

Modulare Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Servoantriebe



Diese mehrachsigen Servoantriebe mit sicherer Drehzahl unterstützen die Steigerung der Produktivität und den Schutz der Mitarbeiter mit integrierten Sicherheitsfunktionen. Die Modularität des Aufbaus und der Steuerung sorgt für eine einfache Wartung und mehr Flexibilität, während der Antrieb problemlos vom Zustand der sicheren Drehmomentabschaltung in eine Betriebsart mit sicherer Drehzahl übergeht.

Die Kinetix 6500-Servoantriebe bieten integrierte Achssteuerungsfunktionen über das EtherNet/IP-Netzwerk, indem Sie CIP Motion- und CIP Sync-Technologie von ODVA einsetzen – alles auf der Grundlage des Common Industrial Protocol (CIP).

Die Kinetix 6200-Servoantriebe bieten integrierte Achssteuerungsfunktionen über die Sercos-Interface sowie Kompatibilität mit Kinetix 6000-Antrieben, sodass Sie auf die erweiterten Funktionen Zugriff haben, wo und wann immer diese erforderlich werden.

Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Servoantrieb – Leistungsmerkmale

- Mehrachsiges, modulares Design für Kommunikations- und Sicherheitsoptionen
 - Integrierte Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk (Kinetix 6500-Steuermodule)
 - Integrierte Achssteuerung über die Sercos-Interface (Kinetix 6200-Steuermodule)
 - IAM/AM-Leistungsmodul der Serie 2094
- TÜV-zertifiziert: PLe, Kat 4, gemäß EN ISO 13849 und SIL CL3 gemäß IEC 61508, EN 61800-5-2 und EN 61062
 - Sicherheitsgerichtete Drehzahlüberwachung
 - Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung
- 324 bis 528 V AC, dreiphasig (Eingang der 400-V-Klasse) zu IAM/AM-Leistungsmodulen
 - 1,8 bis 22 kW Dauerausgangsleistung (Wechselrichter)
 - 2,8 bis 34,6 A effektiv, Dauerausgangsstrom (Wechselrichter)
- Software RSLogix 5000 oder die Anwendung Logix Designer für die Programmierung (Kontaktplanlogik, strukturierter Text und sequenzielle Funktionsdiagramme)
- Kinetix Integrated Motion mit ControlLogix- oder CompactLogix-Steuerungen
- Feedback des hochauflösenden Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoders, Hilfsachse nur für Feedback

Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Antriebsfamilien finden Sie unter Servoantriebe ab [Seite 28](#).

Kinetix 6200 und Kinetix 6500 Servoantriebskomponenten

Modulare Kinetix 6200 und Kinetix 6500-Servoantriebssysteme bestehen aus den folgenden erforderlichen Komponenten:

- Ein integriertes Achsleistungsmodul (IAM oder führendes IAM)
- Bis zu sieben Achsleistungsmodule (AM)
- Bis zu acht Steuermodule (Sercos-Interface oder EtherNet/IP-Netzwerk)
- Eine Stromschiene
- Ein bis acht Drehmotoren, Linearmotoren oder Linearaktoren
- Ein bis acht Motorleistungs- und Motorfeedbackkabel
- Anschlusskits mit schlankem Profil (erforderlich für Kabel mit freiliegenden Litzendrähten)
- Zwei bis neun Sercos-Lichtwellenleiterkabel (nur Kinetix 6200-Steuermodule)
- Ethernet-Kabel für die Logix5000-Steuerung (nur Kinetix 6500-Steuermodule)
- Ethernet-Kabel für die Programmierung der Sicherheitskonfiguration (Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Steuermodule)

Kinetix 6200 und Kinetix 6500-Systeme können auch mindestens ein IAM-Leistungsmodul umfassen, das als Folge-IAM verwendet wird (hierzu zählen unter anderem die zugehörigen Achsmodule, Stromschienen, Motoren, Kabel und Anschlusssätze, die für die Anwendung erforderlich sind).

Integrierte Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsysteme (IDM) sind optional mit Kinetix 6200-Servoantrieben erhältlich

- Ein Kinetix 6000M-IDM-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) pro IDM-System
- Bis zu 4 IPIM-Module auf der Stromschiene der Serie 2094
- Bis zu 16 integrierte Antriebs-Motoreinheiten (IDM) können an jedem IPIM-Modul angeschlossen werden

Auch die folgenden Komponenten sind optional:

- Ein Kinetix 6000-Bremsmodul, 2094-BSP2, mit optionalem externem, passivem Bremsmodul der Serie 1394
- Blindmodule 2094-PRF
- Versorgungsmodul (LIM) der Serie 2094
- Widerstandsbremsmodul (RBM) der Serie 2090
- AC-Netzfilter 2090-XXLF (erforderlich für CE)

Ausführliche Informationen zu den Anforderungen der Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Antriebssysteme finden Sie in der Publikation [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Servoantriebe – Auswahl

Antriebsmodul	Antrieb Bestellnr.	Dauerausgangs-Nennleistung	
		Umrichter (A _{DC})	Umrichter (A, 0-Spitze)
Leistungsmodul für integriertes Achsmodul (IAM), 400-V-Klasse	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
Leistungsmodul für Achsmodul (AM), 400-V-Klasse	2094-BMP5-M	–	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
Kinetix 6200-Steuermodul (Sercos)	2094-SE02F-M00-S0, sichere Drehmomentabschaltung		
	2094-SE02F-M00-S1, sicherheitsgerichtete Drehzahlüberwachung		
Kinetix 6500-Steuermodul (EtherNet/IP)	2094-EN02D-M01-S0, sichere Drehmomentabschaltung		
	2094-EN02D-M01-S1, sicherheitsgerichtete Drehzahlüberwachung		
2094-Stromschiene	2094-PR5x	Verfügbar für Systeme mit 1, 2, 3, 4, 5, 7 und 8 Achsen	
2094 IDM-Leistungsschnittstellenmodul	2094-SEPM-B24-S	400-V-Klasse, 24 A effektiv, 15 kW, Sercos, unterstützt bis zu 16 integrierte Antriebs-Motoreinheiten	
2094-Bremsmodul	2094-BSP2	200-W-Bremsmodul der 200/400-V-Klasse (Montage auf der Stromschiene)	
2094-Blindmodul	2094-PRF	200/400-V-Klasse, deckt nicht belegte Steckplätze auf der Stromschiene ab	

Spezifikationen der Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Antriebsmodule, die nicht in dieser Publikation enthalten sind, finden Sie in der Publikation [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data.

Kompatibilität der Kinetix 6000-Antriebskomponenten

Die Leistungsmodul 2094-BCxx-Mxx-M und 2094-BMxx-M weisen dieselbe Leistungsstruktur auf wie die Antriebe 2094-BCxx-Mxx-S und 2094-BMxx-S. Aus diesem Grund werden das 2094-BSP2-Bremsmodul, das 2094-PRF-Blindmodul und die 2094-PRSx-Stromschienen von beiden Antriebsfamilien unterstützt.

Außerdem werden die 2094-BMxx-M-AM-Leistungsmodul mit Sercos-Interface auf Stromschienen mit einem 2094-BCxx-Mxx-S-IAM-Modul unterstützt. Umgekehrt werden AM-Antriebe 2094-BMxx-S auf Stromschienen mit einem IAM-Leistungsmodul 2094-BCxx-Mxx-M mit Sercos-Interface unterstützt.

WICHTIG Kinetix 6500-EtherNet/IP-Steuermodul (Bestellnummern 2094-EN02D-M01-Sx) sind auf derselben Stromschiene der Serie 2094 nicht mit IAM/AM-Modulen kompatibel, wenn die Sercos-Interface verwendet wird.

Kompatibilität der IAM/AM-Module

IAM-Modul	Steuermodul	Kinetix 6000-AM-Modul 2094-BMxx-S	AM-Leistungsmodul 2094-BMxx-M	
			Kinetix 6200-Steuermodul 2094-SE02F-M00-Sx	Kinetix 6500-Steuermodul 2094-EN02D-M01-Sx
2094-BCxx-Mxx-S (Serie B und C)	–	Vollständig kompatibel	Vollständig kompatibel	Nicht kompatibel
2094-BCxx-Mxx-M (IAM-Leistungsmodul)	Sercos-Interface 2094-SE02F-M00-Sx			
		EtherNet/IP-Netzwerk 2094-EN02D-M01-Sx	Nicht kompatibel	Nicht kompatibel

Weitere Informationen zu den Kinetix 6000-IAM- und AM-Modulen, Bestellnummern 2094-xCxx-Mxx-S und 2094-xMxx-S, finden Sie unter Kinetix 6000-Mehrachsen-Servoantriebe auf [Seite 91](#).

Kompatibilität des integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystems

Stromschienen der Serie 2094 mit Kinetix 6000- (Serie B) oder Kinetix 6200-Antrieben sind kompatibel mit integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystemen (IDM). Das integrierte Antriebs-Motor-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) wird an der Stromschiene montiert und kann an bis zu 16 IDM-Einheiten angeschlossen werden.

WICHTIG Kinetix 6500-EtherNet/IP-Steuermodul (Bestellnummern 2094-EN02D-M01-Sx) sind nicht kompatibel mit integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystemen.

IAM-Modulkompatibilität

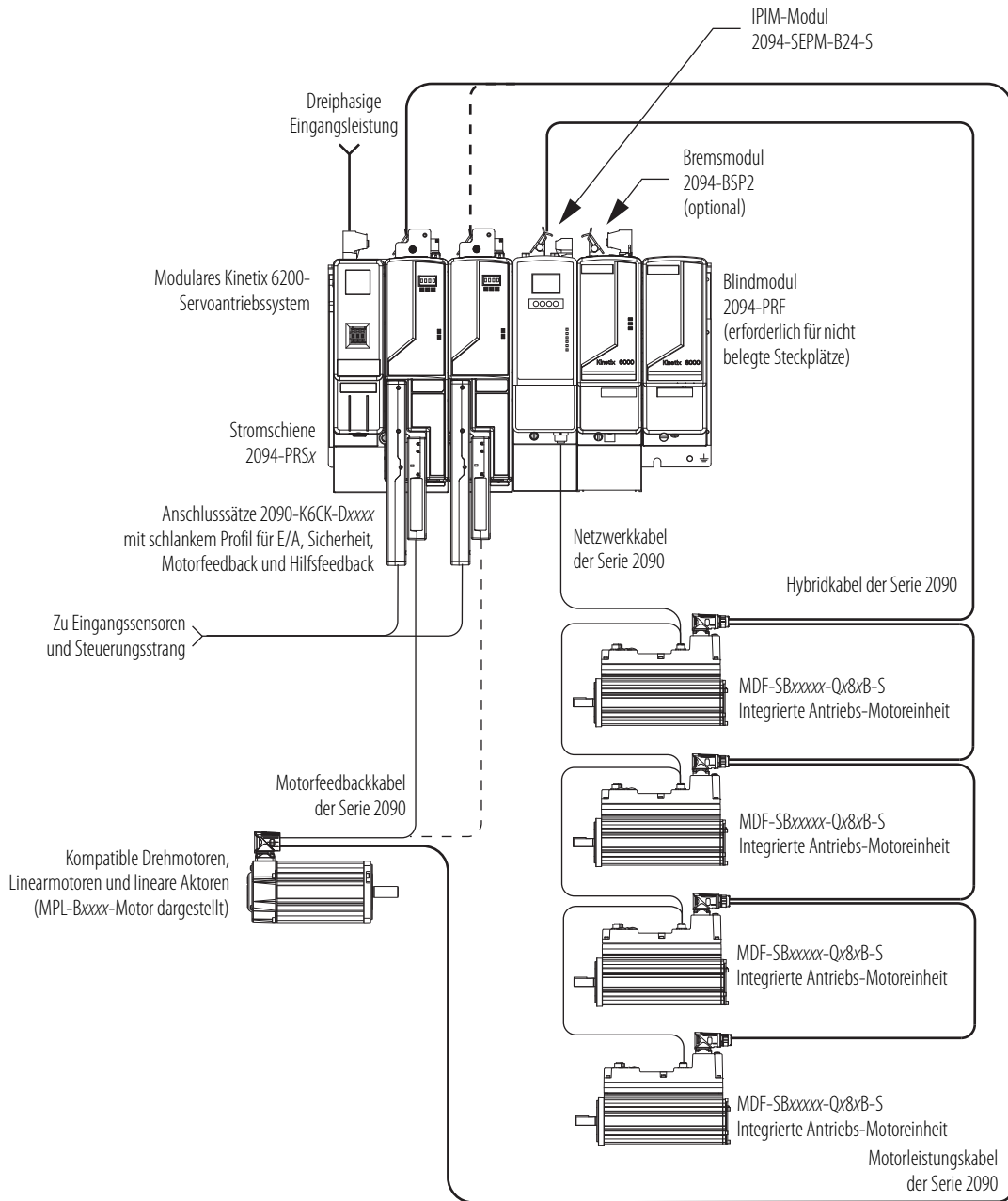
IAM-Modul	Steuermodul	IDM-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) 2094-SEPM-B24-S
2094-BCxx-Mxx-S (Serie B und C)	–	Vollständig kompatibel
2094-BCxx-Mxx-M (IAM-Leistungsmodul)	Sercos-Interface 2094-SE02F-M00-Sx	
		EtherNet/IP-Netzwerk 2094-EN02D-M01-Sx

Weitere Informationen zu den integrierten Kinetix 6000-Antriebs-Motorsystemen finden Sie unter Typische Konfiguration eines integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystems auf [Seite 71](#).

Typische Konfiguration eines integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystems

Diese Konfiguration veranschaulicht die Verwendung der Kinetix 6200-Servoantriebe mit dem integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystem (IDM). Das IDM-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) ist zusammen mit den Achsmodulen Teil der LWL-Sercos-Ring-Konfiguration. Beispiele finden Sie in Typische Kommunikationskonfigurationen auf [Seite 75](#).

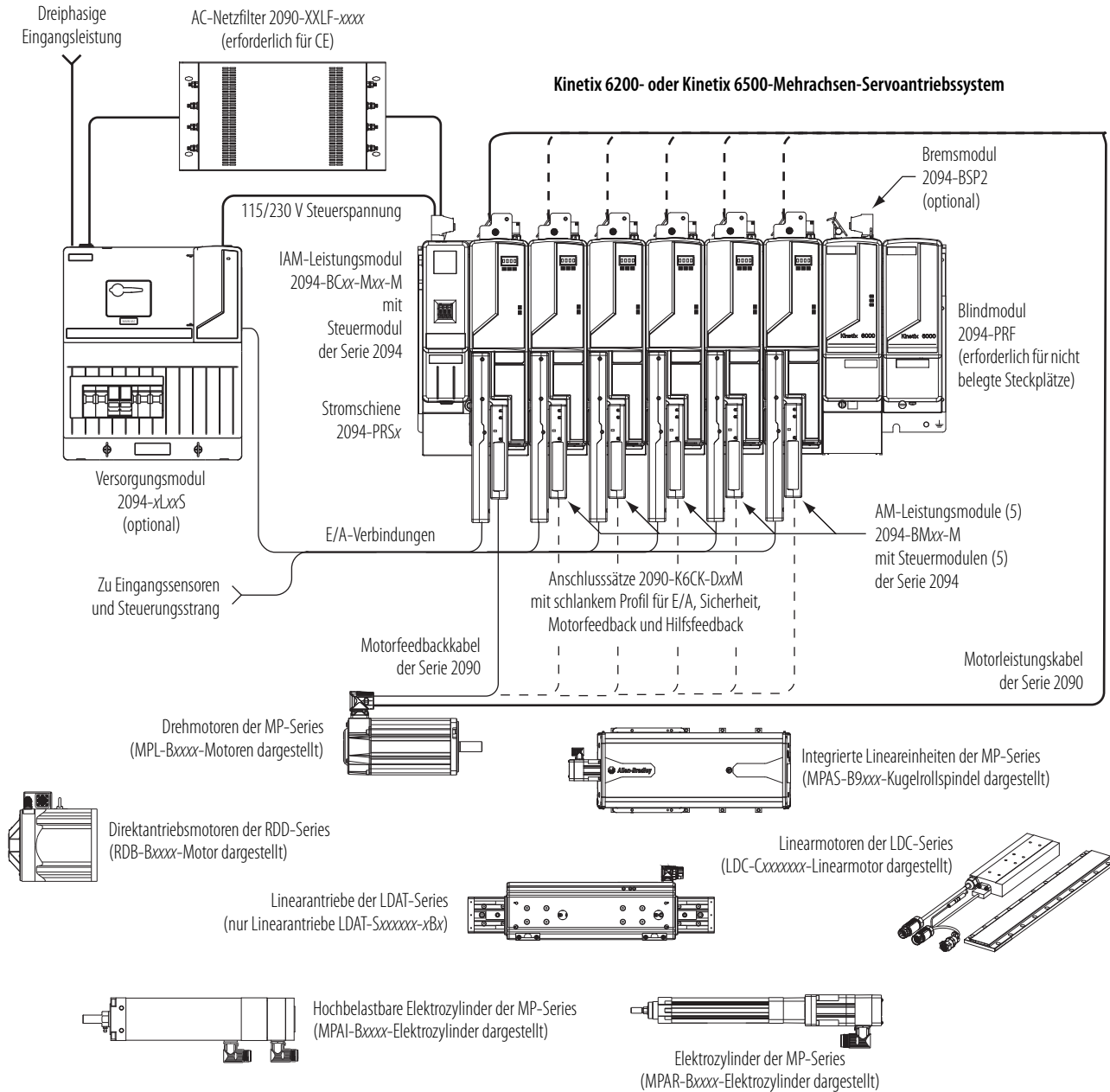
Modulares Antriebssystem (mit Kinetix 6000M-IDM-System)



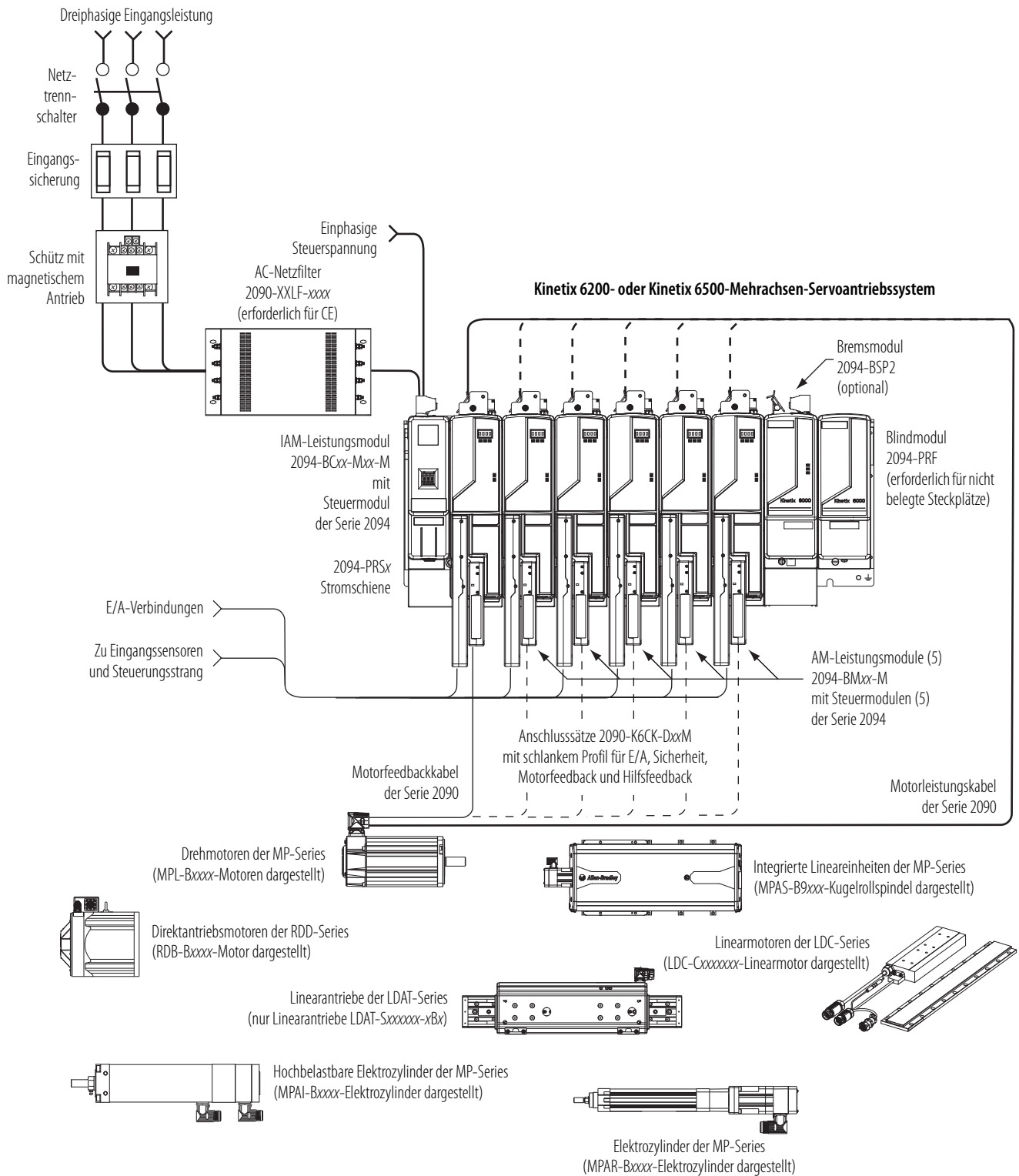
Typische Hardwarekonfigurationen

Diese typischen Hardwarekonfigurationen veranschaulichen die Verwendung von Servoantrieben, Motoren, Aktoren und Achssteuerungszubehörteilen, die für modulare Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Antriebssysteme verfügbar sind.

Modulares Antriebssystem (mit LIM-Modul)



Modulares Antriebssystem (ohne LIM-Modul)

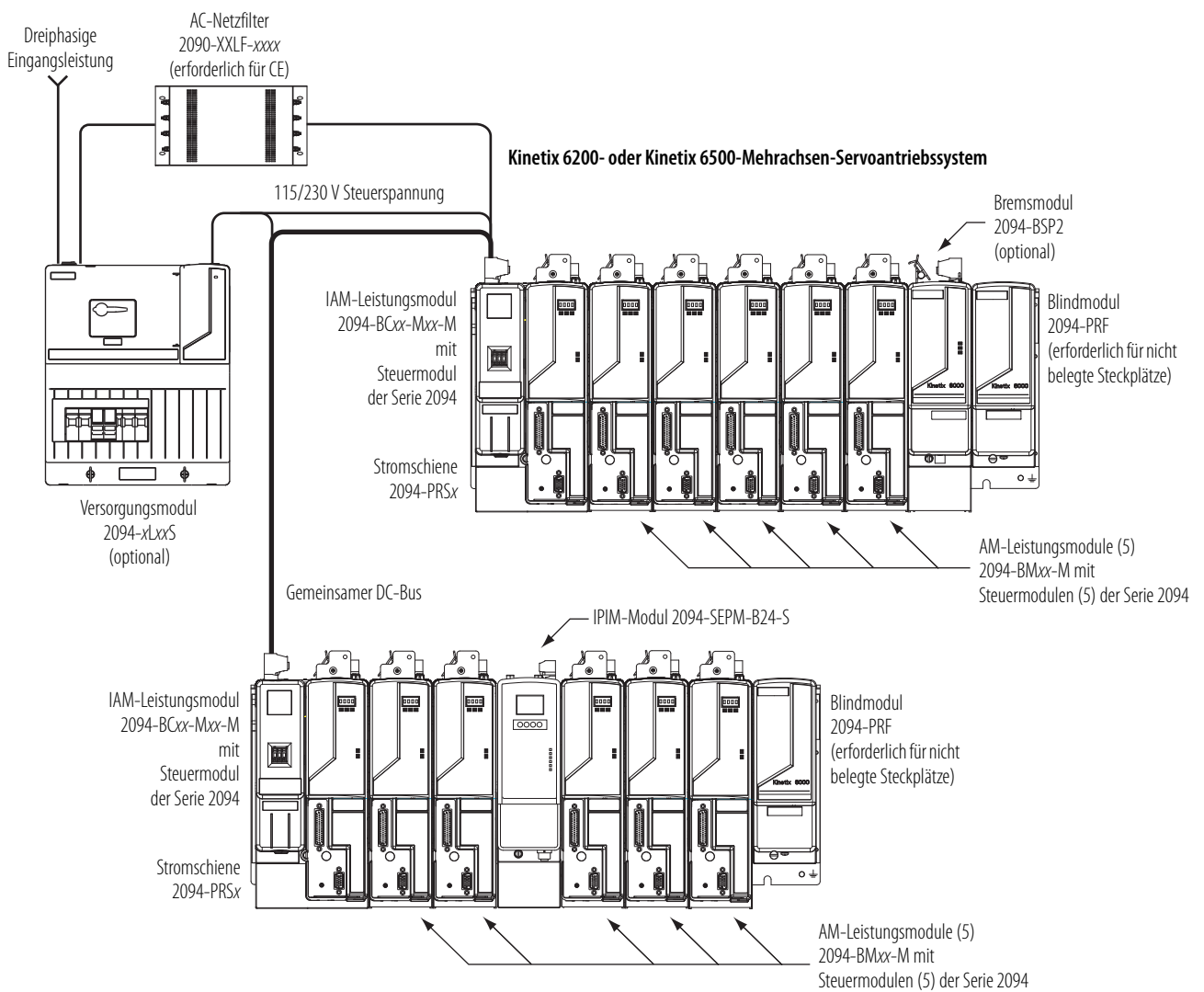


In dieser Systemkonfiguration wird das führende IAM-Leistungsmodul am IAM-Folgemodul über den gemeinsamen DC-Bus angeschlossen. Sie müssen beim Planen Ihres Schaltschranklayouts die gesamte Buskapazität Ihres gemeinsamen DC-Bussystems berechnen, um sicherzustellen, dass das führende IAM-Leistungsmodul ausreichend dimensioniert ist, um das gesamte System vorab aufzuladen. Orientieren Sie sich bei dieser Berechnung an der Publikation [2094-UM002](#), Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Modular Servo Drive User Manual.

WICHTIG

Wenn die gesamte Buskapazität Ihres Systems die Vorladeleistung des führenden IAM-Leistungsmoduls übersteigt, wird dem Benutzer über die vierstellige Anzeige des IAM-Moduls eine eingeschränkte Verfügbarkeit des Aus- und Einschaltens der Versorgungsspannung angezeigt. Beim Einschalten der Eingangsleistung wird ein Fehler für das Aus- und Einschalten der Versorgungsspannung angezeigt. Um diesen Fehler zu beheben, müssen Sie das führende IAM-Leistungsmodul durch ein größeres Modul ersetzen oder die gesamte Buskapazität verringern, indem Sie AM-Leistungsmodule entfernen.

Modulares Antriebssystem (gemeinsamer DC-Bus)



Motoren und weitere gemeinsame Details der beiden dreiphasigen Konfigurationen mit gemeinsamem AC- und DC-Bus sind nicht abgebildet.

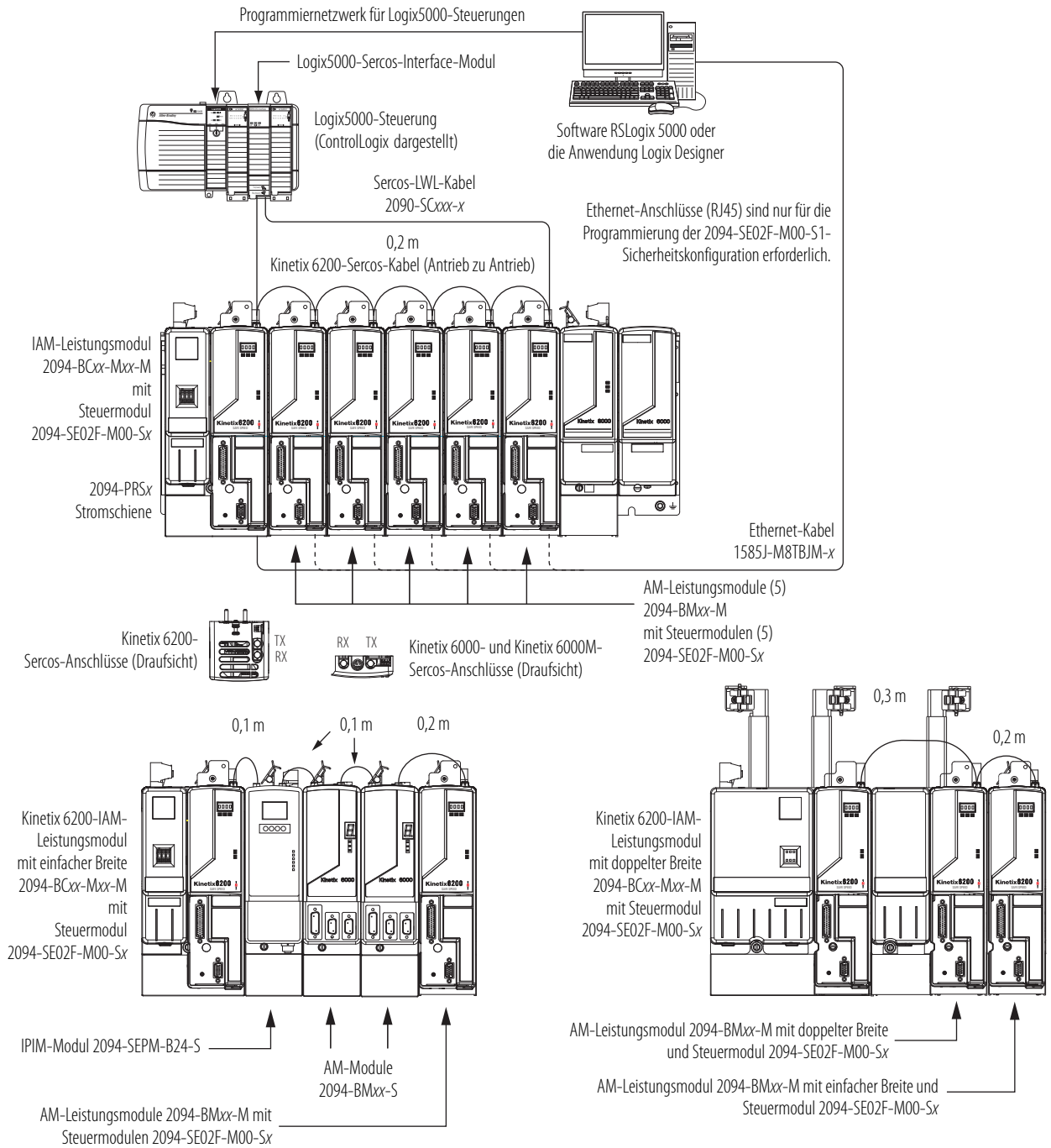
Typische Kommunikationskonfigurationen

Die Kinetix 6200-Steuermodule verwenden die Sercos-Interface für die Konfiguration des Logix5000-Moduls und des EtherNet/IP-Netzwerks für den Zugriff auf das Sicherheits-Konfigurationstool.

In diesem Beispiel wird beim Programmieren der Sicherheitskonfiguration ein Ethernet-Kabel an jedem Steuermodul angeschlossen.

EtherNet/IP-Netzwerk-Verbindungs-fähigkeit ist während der Laufzeit nicht erforderlich. Dargestellt sind auch die Längen und Bestellnummern der Sercos-Kabel von Antrieb zu Antrieb, wenn Kinetix 6000- und Kinetix 6200-Antriebsmodule auf derselben Stromschiene vorhanden sind.

Kommunikation der Kinetix 6200-Antriebe (Sercos)



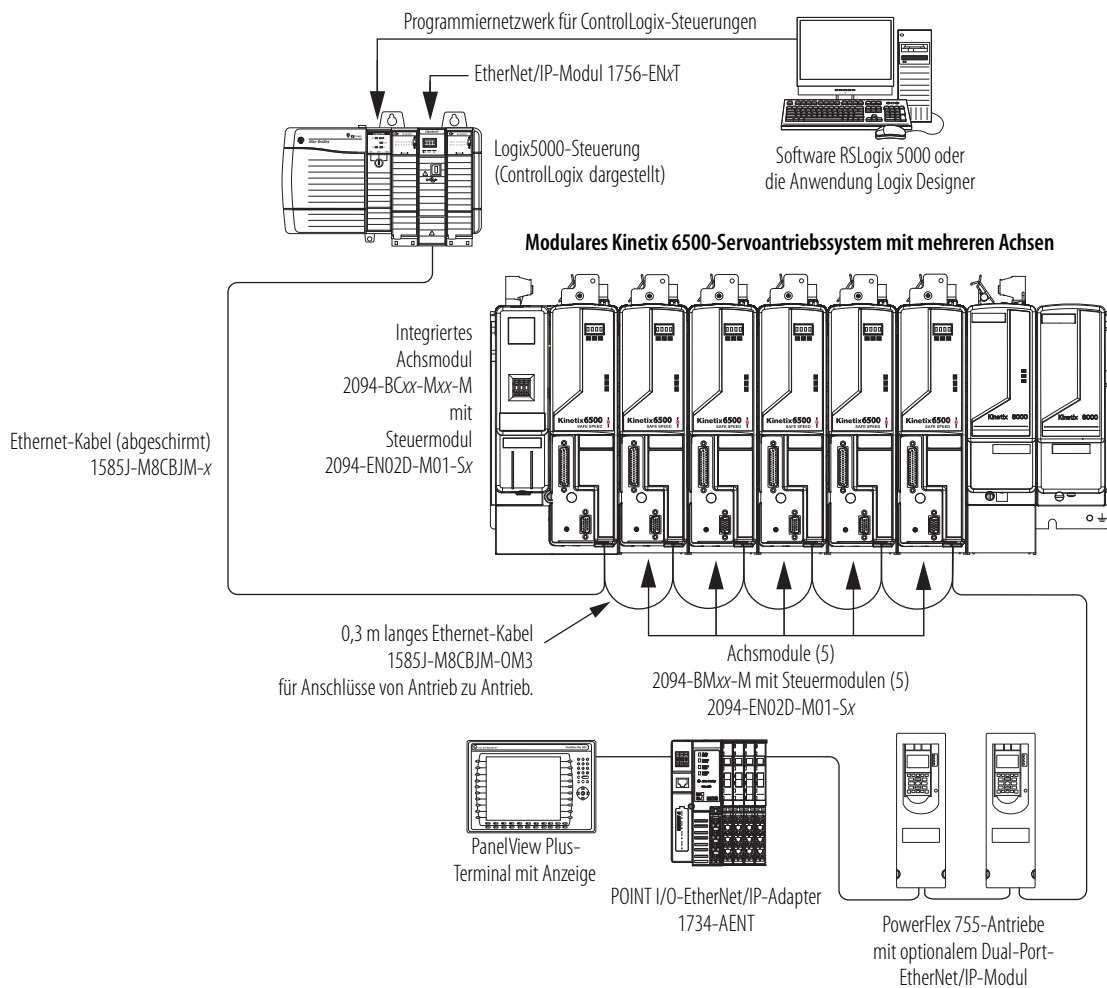
Die Kinetix 6500-Steuermodule können jede beliebige Ethernet-Topologie verwenden, einschließlich Stern-, Linear- und DLR-Topologie (Device-Level Ring). DLR ist ein ODVA-Standard und bietet fehlertolerante Konnektivität.

WICHTIG Abgeschirmtes Ethernet-Kabel, Bestellnummer 1585J-M8CBJM-x, verfügbar in Längen von bis zu 78 m. Allerdings darf die Gesamtlänge des Ethernet-Kabels für den Anschluss von Antrieb zu Antrieb, Antrieb zu Steuerung oder Antrieb zu Switch 100 m nicht überschreiten.

In diesem Beispiel sind alle Geräte in linearer Topologie angeschlossen. Das Kinetix 6500-Steuermodul umfasst Anschlussmöglichkeiten mit dualen Ports. Geräte ohne duale Ports müssen mit dem 1783-ETAP-Modul ausgestattet sein oder am Ende der Reihe angeschlossen werden.

- Linearkonfigurationen unterstützen bis zu 64 Geräte.
- Keine Redundanz. Wird ein Gerät abgezogen, geht die Kommunikation aller nachgeschalteten Geräte verloren.

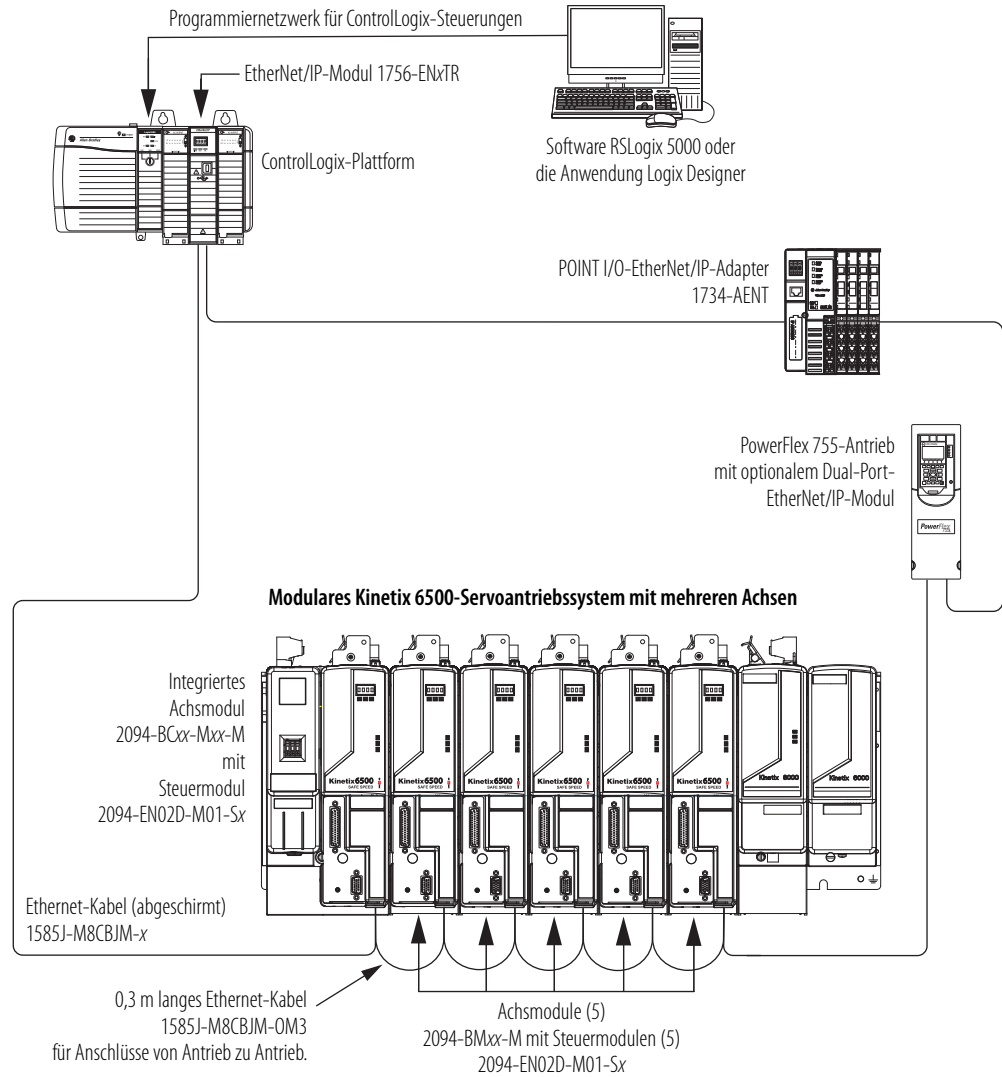
Kinetix 6500-Linearkommunikation (EtherNet/IP-Netzwerk)



In diesem Beispiel sind die Geräte mithilfe der DLR-Topologie (Device-Level Ring) angeschlossen. Die DLR-Topologie ist fehlertolerant. Wird ein Gerät im Ring abgezogen, können die verbleibenden Geräte im Ring weiterhin kommunizieren.

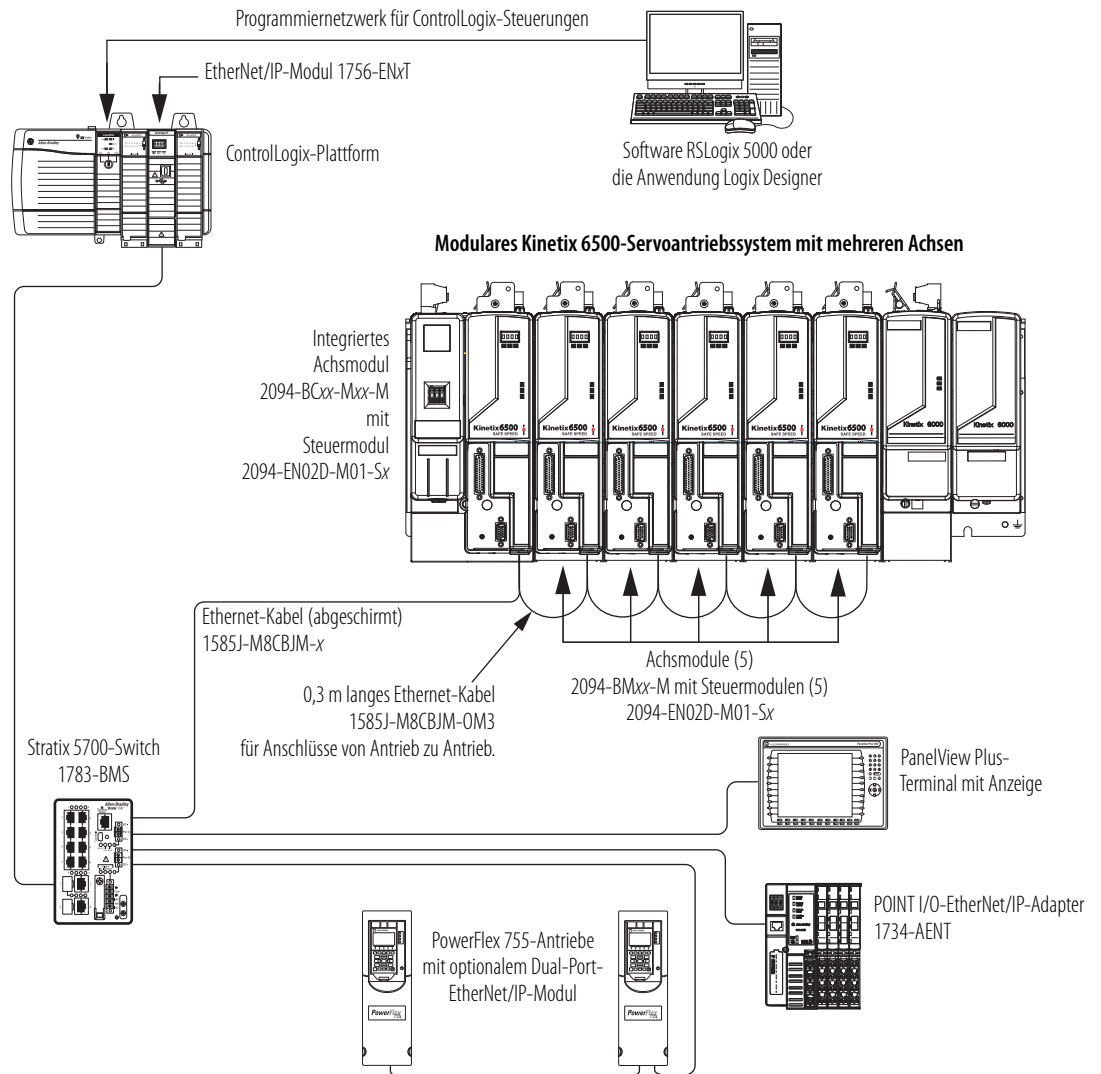
- DLR-Konfigurationen unterstützen bis zu 64 Geräte.
- Alle Geräte in einem DLR-Ring müssen über Anschlussmöglichkeiten mit dualen Ports verfügen oder mithilfe eines 1783-ETAP-Moduls im Ring angeschlossen werden.

Kinetix 6500-Ringkommunikation (EtherNet/IP-Netzwerk)



In diesem Beispiel sind die Geräte mithilfe der Sterntopologie angeschlossen. Jedes Gerät ist direkt am Switch angeschlossen, wodurch diese Topologie fehlertolerant ist. Die 2094-Stromschienenmodule und anderen Geräte arbeiten unabhängig voneinander. Der Ausfall eines Geräts beeinträchtigt so nicht den Betrieb der anderen Geräte.

Kinetix 6500-Sternkommunikation (EtherNet/IP-Netzwerk)



Drehbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese Drehmotorfamilien sind kompatibel mit Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Servoantrieben.

Drehmotorfamilie	Seite
Motoren der MP-Serie (Serie MPL) mit geringer Eigenträgheit	79
Motoren der MP-Serie (Serie MPM) mit mittlerer Eigenträgheit	81
Motoren der MP-Serie (Serie MPF) für die Lebensmittelindustrie	82
Integrierte Kinetix 6000M-Antriebsmotoren (Serie MDF) für die Lebensmittelindustrie	82
Motoren der MP-Serie (Serie MPS) aus Edelstahl	83
Direktantriebsmotoren der MP-Serie (Serie RDB)	83

Informationen zu Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Drehmoment/Drehzahl-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Motor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPL mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPL mit Kinetix 6200/6500-Antrieben (Fortsetzung)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Kinetix 6200-/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPM mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Motor Bestellnr.	Grunddrehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Kinetix 6200-/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPF mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6200-/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für integrierte Antriebsmotoren der Serie MDF

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000M-Motoren (ohne Bremse)

IDM-Antriebsmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000M- IPIM-Modul
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	

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000M-Motoren (mit Bremse)

IDM-Antriebsmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000M- IPIM-Modul
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	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems bei 40°C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPS mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6200-/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie RDB mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Motor Bestellnr.	Grund- drehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6200-/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Linearbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese linearen Achssteuerungsfamilien sind kompatibel mit Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Servoantrieben.

Familie	Seite
Integrierte Linearantriebe der LDAT-Series	84
Integrierte Lineareinheiten der MP-Series (Serie MPAS)	88
Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAR)	88
Hochbelastbare Elektrozylinder der MP-Series (Serie MPAI)	89
Linearmotoren der LDC-Series mit Eisenkern	90

Informationen zu Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Kraft/Geschwindigkeits-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Aktor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen der LDAT-Series mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Leistungsspezifikationen (Baugröße 30) mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6200/ 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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							
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							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 50) mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6200/ 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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						1,24	
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3,7	3,1	251 (56)	11,4	727 (163)	0,80	2094-BMP5-M
LDAT-S052020-EBx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-EBx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-EBx						1,02	
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	378 (85)	11,4	1093 (246)	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	509 (114)	22,7	1453 (327)	2,05	2094-BM01-M

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6200/ 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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	364 (82)	11,0	1055 (237)	1,03	2094-BMP5-M
LDAT-S072020-EBx ... LDAT-S072070-EBx							

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 6200/6500-Antrieben (Fortsetzung)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6200/6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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					1,01	
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					2,08	
LDAT-S076010-DBx	5,0	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	5,02	2094-BM03-M
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx							
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 100) mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6200/6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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	5,0					1,91	
LDAT-S102040-DBx							
LDAT-S102050-DBx ... LDAT-S102090-DBx							
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	5,0					2,93	
LDAT-S103030-DBx ... LDAT-S103090-DBx							
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	1,8	2,9	10,5	0,92	2094-BMP5-M		
LDAT-S104010-DBx	4,1	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	3,76	2094-BM02-M
LDAT-S104020-DBx	5,0					4,29	
LDAT-S104030-DBx ... LDAT-S104090-DBx							
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx						2,7	

Leistungsspezifikationen (Baugröße 100) mit Kinetix 6200/6500-Antrieben (Fortsetzung)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6200/ 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 150) mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6200/ 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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	2094-BM02-M
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	2094-BM03-M
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1,8	8,1		19,8		2,71	2094-BM01-M

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAS mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6200-/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7,9) ⁽¹⁾	1,75	521 (117)	3,50	1212 (272)	0,37	2094-BMP5-M
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44,3) ⁽²⁾	3,30	462 (104)	6,60	968 (218)	0,62	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) ⁽³⁾	3,50	189 (42,5)	9,30	456 (103)	0,527	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxL-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) Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 176 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 143 mm/s.
 (2) Bei einer Hublänge von 780 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 889 mm/s. Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 715 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 582 mm/s.
 (3) Aufgrund der kurzen Verfahrswege vieler dieser Einheiten und der erforderlichen Distanz zum Erreichen einer maximalen Geschwindigkeit von 5000 mm/s, ist die maximale Geschwindigkeit dieser Einheiten oft geringer als 5000 mm/s. Informationen zur maximalen Geschwindigkeit jeder dieser Lineareinheiten abhängig von der Hublänge finden Sie in der Publikation [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAR mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6200-/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAI mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6200/6500-Antrieben (Kugelrollspindel)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6200-/Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
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								
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	2094-BM01-M
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	2094-BM01-M
MPAI-B5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16,70	13,122 (2950)		

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6200/6500-Antrieben (Rollengewinde)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6200-/Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
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								
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-M
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen der LDC-Series mit Kinetix 6200/6500-Antrieben

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstandsstrom ⁽¹⁾ A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems ⁽¹⁾ N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungsleistung des Linear- motors kW	Kinetix 6200-/ Kinetix 6500-Antriebe der 400-V-Klasse
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	523...784 (117...176)	11,5	1368 (308)	2,61...3,92	2094-BM01-M	
LDC-C075300-DHT	11,5...17,2		35,6			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	10,0 (32,8)	11,1...16,7	674...1012 (152...227)	34,3	1767 (397)	3,37...5,06	2094-BM02-M
LDC-C100300-EHT		3,7...5,6	899...1349 (202...303)	11,4	2356 (530)	4,49...6,74	2094-BM01-M
LDC-C100400-DHT		14,8...22,2		45,7			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	10,0 (32,8)	14,1...21,1	1281...1922 (288...432)	45,2	3498 (786)	6,40...9,61	2094-BM03-M
LDC-C150400-EHT		7,0...10,6	1922...2882 (432...648)	22,6	5246 (1179)	9,61...14,41	2094-BM02-M
LDC-C150600-DHT		21,1...31,7		67,8			2094-BM03-M
LDC-C150600-EHT		10,6...15,8	33,9	2094-BM02-M			

(1) Die Werte stellen den Bereich zwischen keiner Kühlung (niedriger Wert) und Wasserkühlung (hoher Wert) dar.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Kinetix 6000-Mehrachsen-Servoantriebe



Die Kinetix 6000-Mehrachsen-Servoantriebe bieten erstklassige Einfachheit, sodass selbst anspruchsvollste Anwendungen schnell, einfach und kostengünstig gehandhabt werden können. Dank der erweiterten Steuerungsfähigkeiten in Kombination mit innovativen Design- und Installationsfunktionen tragen Kinetix 6000-Antriebe zu einer erheblichen Steigerung der Systemleistung bei, während sie gleichzeitig Zeit und Geld sparen. Die kompakte Größe, die vereinfachte Verdrahtung und bedienerfreundliche Komponenten machen Kinetix 6000-Antriebe zu einer optimalen Wahl für Maschinen- und Anlagenbauer sowie für Endkunden. Zu den Zielanwendungen für die Kinetix 6000-Antriebe zählen Verpackung, Fördertechnik, Produktveredelung und Montage.

Die Kinetix 6000-Antriebsfamilie ist Teil der Kinetix Integrated Motion-Lösung.

Kinetix 6000-Mehrachsen-Servoantriebe – Leistungsmerkmale

- Mehrachsen-Servoantriebssysteme mit integrierter Achssteuerung über die Sercos-Interface
- TÜV-zertifiziert: PLe, Kat 3, gemäß EN ISO 13849 und SIL CL3 gemäß IEC 61508, EN 61800-5-2 und EN 61062
 - Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung
- Eingang mit 195 bis 265 V AC, dreiphasig (200-V-Klasse)
- Eingang mit 324 bis 528 V AC, dreiphasig (400-V-Klasse)
 - Erweiterte Spitzenleistung für max. 250 % des Nenndauerstroms
- Software RSLogix 5000 oder die Anwendung Logix Designer für die Programmierung (Kontaktplanlogik, strukturierter Text und sequenzielle Funktionsdiagramme)
- Kinetix Integrated Motion mit ControlLogix- oder CompactLogix-Steuerungen
- Feedback des hochauflösenden Multi-Turn- oder Single-Turn-Absolut-Encoders, Hilfsachse nur für Feedback

Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Antriebsfamilien finden Sie unter Servoantriebe ab [Seite 28](#).

Kinetix 6000-Servoantriebe – Komponenten

Kinetix 6000-Servoantriebssysteme bestehen aus den folgenden erforderlichen Komponenten:

- Ein integriertes Achsmodul (IAM oder führendes IAM)
- Bis zu sieben Achsmodule
- Eine Stromschiene
- Ein bis acht Drehmotoren, Linearmotoren oder Linearaktoren
- Ein bis acht Motorleistungs- und Motorfeedbackkabel
- Anschlusssätze mit schlankem Profil (erforderlich für Feedbackkabel mit freiliegenden Litzendrähten)
- Zwei bis neun Sercos-LWL-Kabel

Kinetix 6000-Systeme können auch mindestens ein integriertes Achsmodul umfassen, das als Folge-IAM verwendet wird (hierzu zählen unter anderem die zugehörigen Achsmodule, Stromschienen, Motoren, Kabel und Anschlüsse, die für die Anwendung erforderlich sind).

Integrierte Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsysteme (IDM) sind optional mit Kinetix 6000-Servoantrieben erhältlich

- Ein Kinetix 6000M-IDM-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) pro IDM-System
- Bis zu 4 IPIM-Module auf der Stromschiene der Serie 2094
- Bis zu 16 integrierte Antriebs-Motoreinheiten (IDM) können an jedem IPIM-Modul angeschlossen werden

Folgende Komponenten sind optional:

- Ein Bremsmodul, 2094-BSP2, mit optionalem externem, passivem Bremsmodul der Serie 1394
- Blindmodule 2094-PRF
- Versorgungsmodul (LIM) der Serie 2094
- Widerstandsbremsmodul (RBM) der Serie 2090
- Externes, aktives Bremsmodul der Serie 1336 (Dynamikbremse)
- AC-Netzfilter 2090-XXLF (erforderlich für CE)

Ausführliche Informationen zu den Anforderungen der Kinetix 6000-Antriebssysteme finden Sie in der Publikation [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

Kinetix 6000-Servoantriebe – Auswahl

Antriebsmodul	Antrieb Bestellnr.	Dauerausgangs-Nennleistung	
		Umrichter (A _{DC})	Umrichter (A, 0-Spitze)
Integriertes Achsmodul (IAM), 200-V-Klasse	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
Integriertes Achsmodul (IAM), 400-V-Klasse	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
Achsmodul (AM), 200-V-Klasse	2094-AMP5-S	–	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
Achsmodul (AM), 400-V-Klasse	2094-BMP5-S	–	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
2094-Stromschiene	2094-PR5x	Verfügbar für Systeme mit 1, 2, 3, 4, 5, 7 und 8 Achsen	
2094 IDM- Leistungsschnittstellenmodul	2094-SEPM-B24-S	400-V-Klasse, 24 A effektiv, 15 kW, Sercos, unterstützt bis zu 16 integrierte Antriebs-Motoreinheiten	
2094-Bremsmodul	2094-BSP2	200-W-Bremsmodul der 200/400-V-Klasse (Montage auf der Stromschiene)	
2094-Blindmodul	2094-PRF	200/400-V-Klasse, deckt nicht belegte Steckplätze auf der Stromschiene ab	

Spezifikationen der Kinetix 6000-Antriebsmodule, die nicht in dieser Publikation enthalten sind, finden Sie in der Publikation [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Technical Data.

Kompatibilität der Kinetix 6200-Antriebskomponenten

Die Leistungsmodul 2094-BCxx-Mxx-M und 2094-BMxx-M weisen dieselbe Leistungsstruktur auf wie die Antriebe 2094-BCxx-Mxx-S und 2094-BMxx-S. Aus diesem Grund werden das 2094-BSP2-Bremsmodul, das 2094-PRF-Blindmodul und die 2094-PRSx-Stromschienen von beiden Antriebsfamilien unterstützt.

Außerdem werden die 2094-BMxx-M-AM-Leistungsmodul mit Sercos-Interface auf Stromschienen mit einem 2094-BCxx-Mxx-S-IAM-Modul unterstützt. Umgekehrt werden AM-Antriebe 2094-BMxx-S auf Stromschienen mit einem IAM-Leistungsmodul 2094-BCxx-Mxx-M mit Sercos-Interface unterstützt.

WICHTIG Kinetix 6500-EtherNet/IP-Steuermodul (Bestellnummern 2094-EN02D-M01-Sx) sind auf derselben Stromschiene der Serie 2094 nicht mit IAM/AM-Modulen kompatibel, wenn die Sercos-Interface verwendet wird.

Kompatibilität der IAM/AM-Module

IAM-Modul	Steuermodul	Kinetix 6000-AM-Modul 2094-BMxx-S	AM-Leistungsmodul 2094-BMxx-M	
			Kinetix 6200-Steuermodul 2094-SE02F-M00-Sx	Kinetix 6500-Steuermodul 2094-EN02D-M01-Sx
2094-BCxx-Mxx-S (Serie B und C)	–	Vollständig kompatibel	Vollständig kompatibel	Nicht kompatibel
2094-BCxx-Mxx-M (IAM-Leistungsmodul)	Sercos-Interface 2094-SE02F-M00-Sx			
		EtherNet/IP-Netzwerk 2094-EN02D-M01-Sx	Nicht kompatibel	Nicht kompatibel

Weitere Informationen zu den modularen Kinetix 6200-Servoantrieben, Bestellnummern 2094-BCxx-Mxx-M, 2094-BMxx-M und 2094-SE02F-M00-Sx, finden Sie unter Modulare Kinetix 6200- und Kinetix 6500-Servoantriebe auf [Seite 67](#).

Kompatibilität des integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystems

Stromschienen der Serie 2094 mit Kinetix 6000- (Serie B) oder Kinetix 6200-Antrieben sind kompatibel mit integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystemen (IDM). Das integrierte Antriebs-Motor-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) wird an der Stromschiene montiert und kann an bis zu 16 IDM-Einheiten angeschlossen werden.

WICHTIG Kinetix 6500-EtherNet/IP-Steuermodul (Bestellnummern 2094-EN02D-M01-Sx) sind nicht kompatibel mit integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystemen.

IAM-Modulkompatibilität

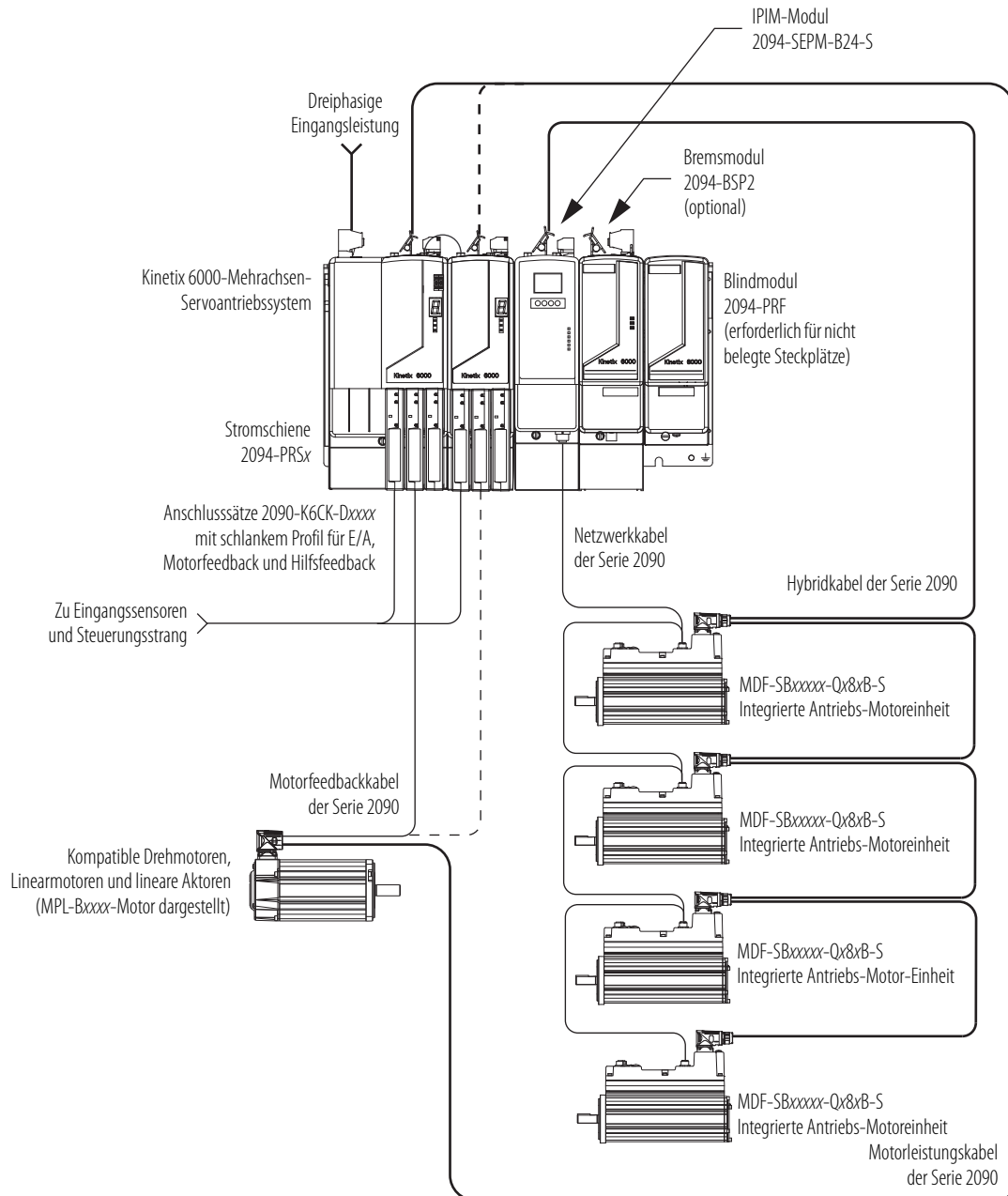
IAM-Modul	Steuermodul	IDM-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) 2094-SEPM-B24-S
2094-BCxx-Mxx-S (Serie B und C)	–	Vollständig kompatibel
2094-BCxx-Mxx-M (IAM-Leistungsmodul)	Sercos-Interface 2094-SE02F-M00-Sx	
		EtherNet/IP-Netzwerk 2094-EN02D-M01-Sx

Weitere Informationen zu den integrierten Kinetix 6000-Antriebs-Motorsystemen finden Sie unter Typische Konfiguration eines integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystems auf [Seite 95](#).

Typische Konfiguration eines integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystems

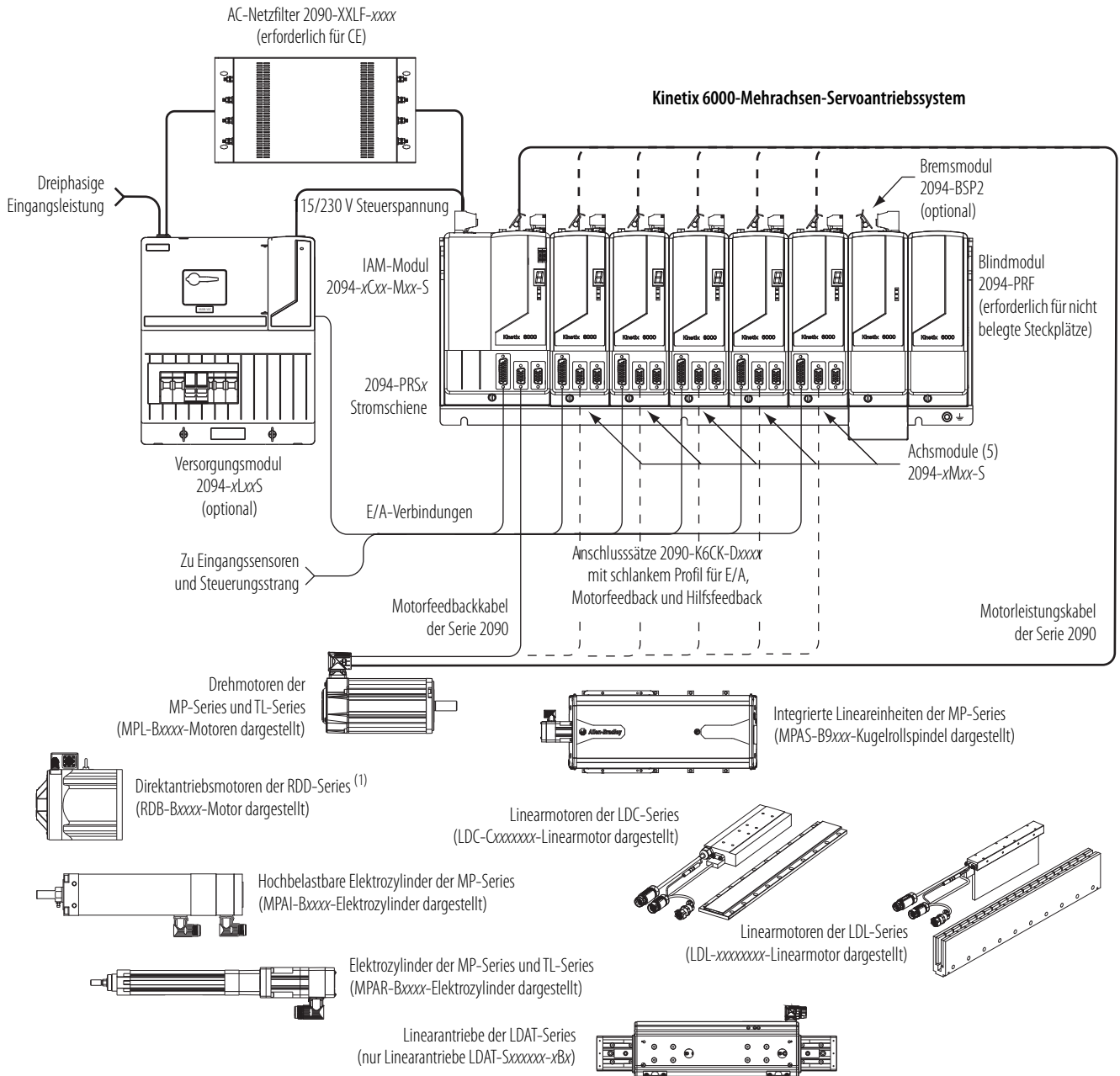
Diese Konfiguration veranschaulicht die Verwendung der Kinetix 6000-Servoantriebe mit dem integrierten Kinetix 6000M-Antriebs-Motorsystem (IDM). Das IDM-Leistungsschnittstellenmodul (IPIM) ist zusammen mit den Achsmodulen Teil der LWL-Sercos-Ring-Konfiguration. Beispiele finden Sie in Typische Kommunikationskonfigurationen auf [Seite 99](#).

Modulares Antriebssystem (mit Kinetix 6000M-IDM-System)



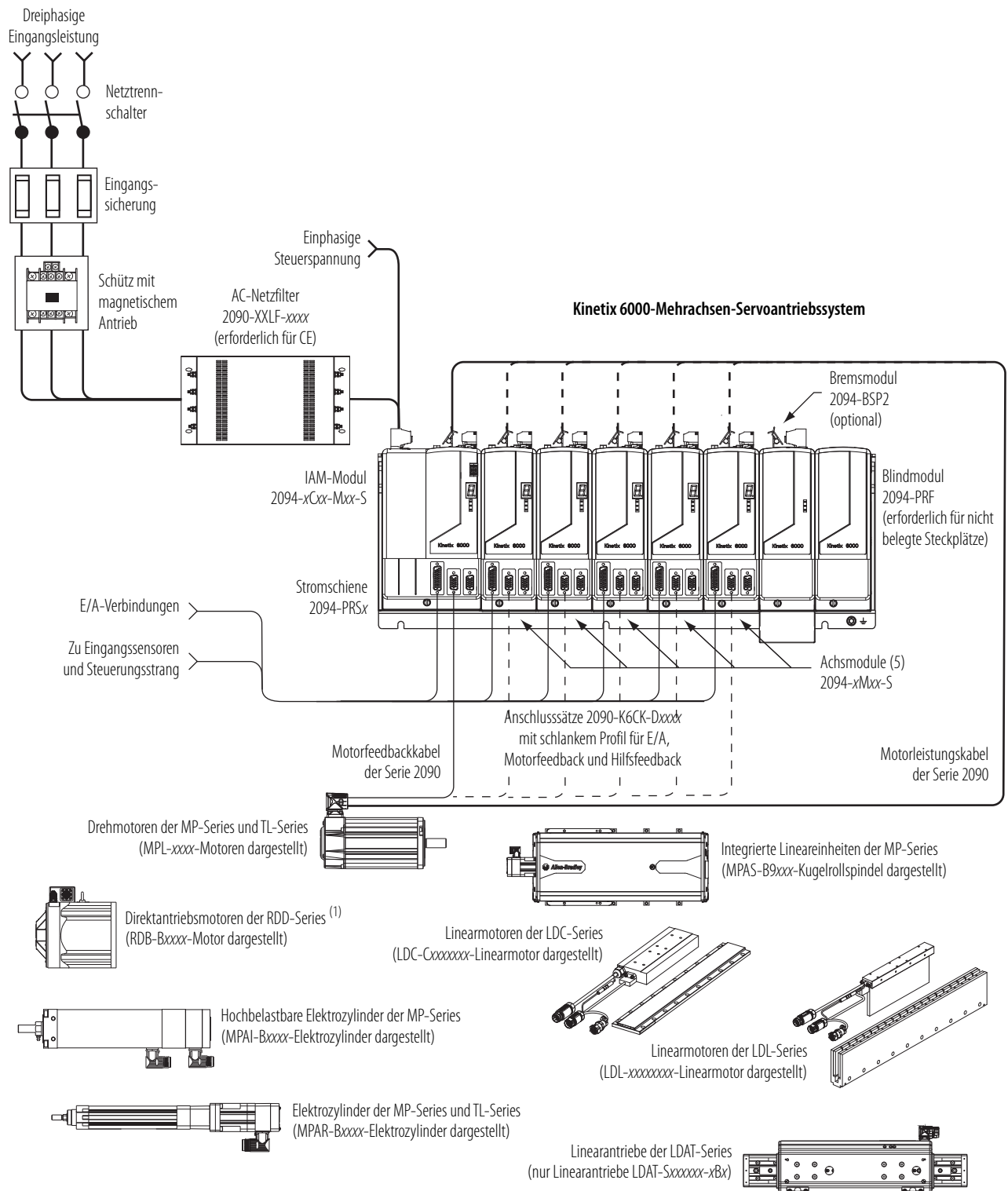
Typische Hardwarekonfigurationen

Kinetix 6000-System (mit LIM-Modul)



(1) Erfordert den Anschlussatz 2090-K6CK-KENDAT für Motorfeedbackanschlüsse.

Kinetix 6000-System (ohne LIM-Modul)



(1) Erfordert den Anschlussatz 2090-K6CK-KENDAT für Motorfeedbackanschlüsse.

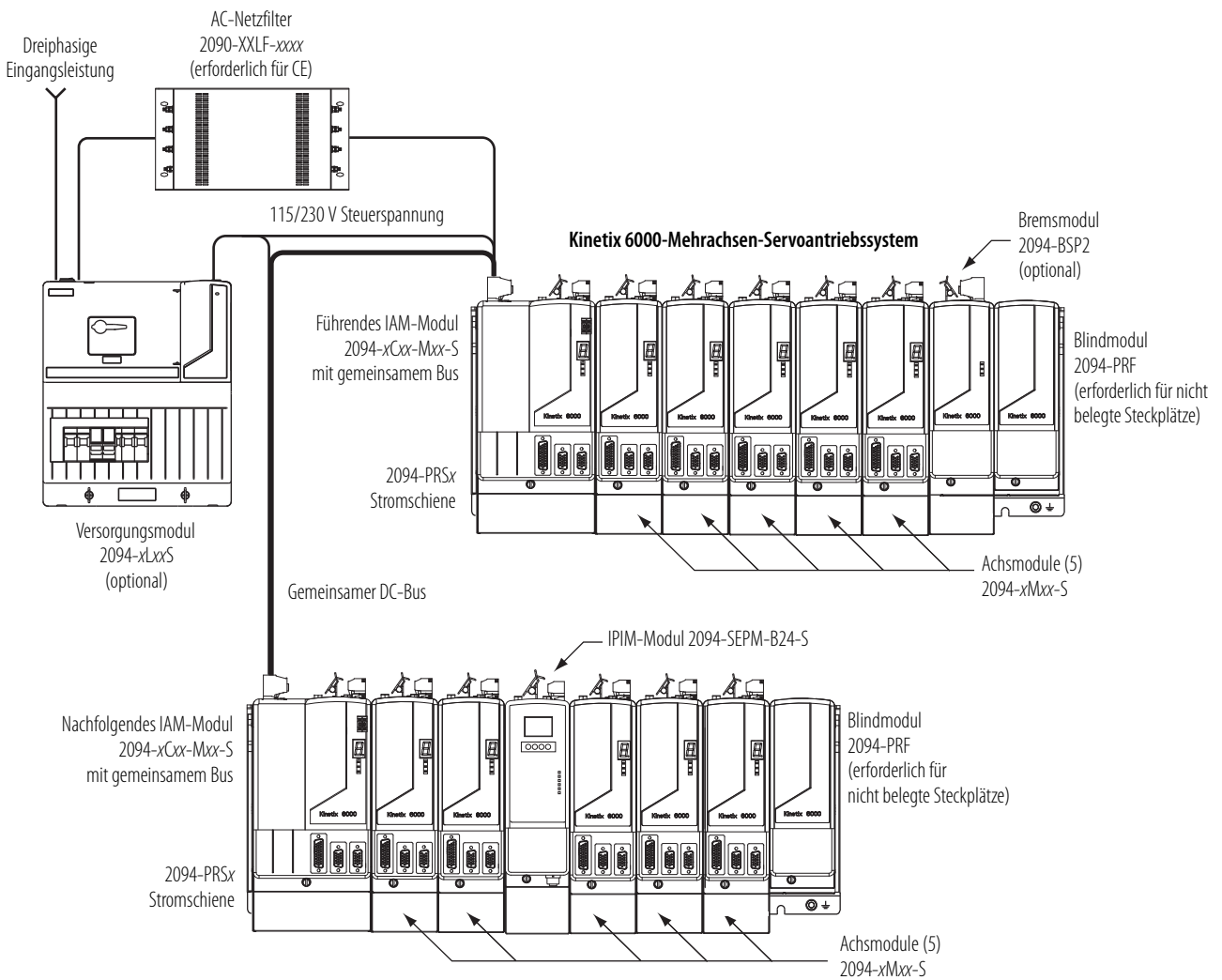
In dieser Systemkonfiguration wird das führende IAM-Modul am IAM-Folgemodul über den gemeinsamen DC-Bus angeschlossen. Sie müssen beim Planen Ihres Schaltschranklayouts die gesamte Buskapazität Ihres gemeinsamen DC-Bussystems berechnen, um sicherzustellen, dass das führende IAM-Modul ausreichend dimensioniert ist, um das gesamte System vorab aufzuladen. Orientieren Sie sich bei dieser Berechnung an der Publikation [2094-UM001](#), Kinetix 6000 Servo Drive User Manual.

WICHTIG

Wenn die gesamte Buskapazität Ihres System die Vorladeleistung des führenden IAM-Moduls übersteigt, wird auf der 7-Segment-Anzeige des IAM-Moduls beim Anwenden der Eingangsleistung der Fehlercode E90 (Timeout-Fehler beim Vorladen) angezeigt.

Um diesen Fehler zu beheben, müssen Sie das führende IAM-Leistungsmodul durch ein größeres Modul ersetzen oder die gesamte Buskapazität verringern, indem Sie Achsmodule entfernen.

Kinetix 6000-System (gemeinsamer DC-Bus)



Motoren und weitere gemeinsame Details der beiden dreiphasigen Konfigurationen mit gemeinsamem AC- und DC-Bus sind nicht abgebildet.

Drehbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese Drehmotorfamilien sind kompatibel mit Kinetix 6000-Servoantrieben.

Drehmotorfamilie	Seite
Motoren der MP-Series (Serie MPL) mit geringer Eigenträgeit	100
Motoren der MP-Series (Serie MPM) mit mittlerer Eigenträgeit	104
Motoren der MP-Series (Serie MPF) für die Lebensmittelindustrie	107
Integrierte Kinetix 6000M-Antriebsmotoren (Serie MDF) für die Lebensmittelindustrie	108
Motoren der MP-Series (Serie MPS) aus Edelstahl	108
Direktantriebsmotoren der MP-Series (Serie RDB)	109
Motoren mit geringer Eigenträgeit der TL-Series (Serie TLY)	110

Informationen zu Kinetix 6000-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Drehmoment/Drehzahl-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Motor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPL mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
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
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse) (Fortsetzung)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
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
		16,80	5,99 (52,9)	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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
MPL-B1510V	8000	0,95	0,26 (2,3)	3,10	0,77 (6,8)	0,16	2094-BMP5-S bei 150 %
MPL-B1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	5,90	1,53 (13,3)	0,27	2094-BMP5-S bei 150 %
				6,10	1,58 (13,9)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPL-B1530U	7000	2,0	0,90 (8,0)	5,90	2,34 (20,7)	0,39	2094-BMP5-S bei 150 %
				7,20	2,82 (24,9)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPL-B210V	8000	1,75	0,55 (4,9)	5,80	1,52 (13,4)	0,37	2094-BMP5-S bei 150 %
MPL-B220T	6000	3,30	1,61 (14,2)	9,90	4,12 (36,4)	0,62	2094-BMP5-S bei 250 %
				11,3	4,74 (41,9)		2094-BM01-S bei 150 %
MPL-B230P	5000	2,60	2,10 (18,6)	9,90	7,24 (64,0)	0,86	2094-BMP5-S bei 250 %
				11,3	8,20 (73,0)		2094-BM01-S bei 150 %
MPL-B310P	5000	2,4	1,6 (14)	5,90	3,2 (28)	0,77	2094-BMP5-S bei 150 %
				7,10	3,6 (32)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPL-B320P	5000	4,5	3,10 (27)	13,0	7,5 (66)	1,5	2094-BM01-S bei 150 %
				14,0	8,2 (72,5)		2094-BM01-S bei 250 %
MPL-B330P	5000	6,1	4,18 (37)	13,0	8,0 (71)	1,8	2094-BM01-S bei 150 %
				19,0	11,1 (98)		2094-BM01-S bei 250 %
MPL-B420P	5000	6,3	4,74 (42)	13,0	13,1 (116)	1,9	2094-BM01-S bei 250 %
				21,8	13,4 (118)		2094-BM02-S bei 150 %
				22,0	13,5 (119)		2094-BM02-S bei 250 %
MPL-B430P	5000	9,2	6,55 (58)	21,8	14,4 (127)	2,2	2094-BM02-S bei 150 %
				32,0	19,8 (175)		2094-BM02-S bei 250 %
MPL-B4530F	3000	6,7	8,36 (74)	13,0	13,9 (123)	2,1	2094-BM01-S bei 150 %
				21,0	20,3 (180)		2094-BM01-S bei 250 %
MPL-B4530K	4000	9,9	8,25 (73)	21,8	15,5 (137)	2,6	2094-BM02-S bei 150 %
				31,0	20,3 (179)		2094-BM02-S bei 250 %
MPL-B4540F	3000	9,1	10,20 (90)	21,8	21,4 (189)	2,6	2094-BM02-S bei 150 %
				29,0	27,1 (240)		2094-BM02-S bei 250 %
MPL-B4560F	3000	11,8	14,0 (124)	21,8	23,3 (206)	3,2	2094-BM02-S bei 150 %
				36,0	34,4 (304)		2094-BM02-S bei 250 %
MPL-B520K	4000	11,5	10,7 (95)	21,8	17,0 (150)	3,5	2094-BM02-S bei 150 %
				33,0	23,2 (205)		2094-BM02-S bei 250 %
MPL-B540D	2000	10,5	19,4 (172)	21,8	38,8 (343)	3,4	2094-BM02-S bei 150 %
				23,0	41,0 (362)		2094-BM02-S bei 250 %
MPL-B540K	4000	20,4	19,4 (171)	45,0	38,1 (337)	5,4	2094-BM03-S bei 150 %
				60,0	48,6 (430)		2094-BM03-S bei 250 %
MPL-B560F	3000	20,6	26,8 (237)	45,0	49,3 (436)	5,5	2094-BM03-S bei 150 %
				68,0	67,8 (600)		2094-BM03-S bei 250 %
MPL-B580F	3000	26,0	34,0 (300)	75,0	74,6 (660)	7,1	2094-BM03-S bei 250 %
				73,4	73,5 (650)		2094-BM05-S bei 150 %
				94,0	87,0 (770)		2094-BM05-S bei 200 %
MPL-B580J	3800	32,0	34,0 (301)	73,4	66,6 (589)	7,9	2094-BM05-S bei 150 %
				94,0	81,0 (716)		2094-BM05-S bei 200 %

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse) (Fortsetzung)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
MPL-B640F	3000	30,0	34,4 (304)	45,0	50,4 (446)	6,1	2094-BM03-S bei 150 %
			34,4 (304)	65,0	72,3 (640)		2094-BM03-S bei 250 %
		32,0	36,7 (325)				2094-BM05-S bei 150 %
MPL-B660F	3000	38,5	48,0 (425)	73,4	81,0 (716)	6,1	2094-BM05-S bei 150 %
				96,0	101 (895)		2094-BM05-S bei 200 %
MPL-B680D	2000	30,0	55,4 (490)	75,0	125 (1105)	9,3	2094-BM03-S bei 250 %
				34,0	73,4		124 (1098)
		94,0	152 (1350)		2094-BM05-S bei 200 %		
MPL-B680F	3000	47,9	60,0 (531)	73,4	85,4 (755)	7,5	2094-BM05-S bei 150 %
				96,0	108 (960)		2094-BM05-S bei 200 %
MPL-B680H	3500	48,9	58,0 (513)	97,8	107 (947)	7,5	2094-BM05-S bei 200 %
MPL-B860D	2000	47,3	83,0 (735)	73,4	120 (1065)	12,5	2094-BM05-S bei 150 %
				95,5	152 (1350)		2094-BM05-S bei 200 %
MPL-B880C	1500	47,5	110 (973)	73,4	157 (1387)	12,6	2094-BM05-S bei 150 %
				97,5	203 (1800)		2094-BM05-S bei 200 %
MPL-B960B	1200	42,5	130 (1150)	73,4	190 (1684)	12,7	2094-BM05-S bei 150 %
				94,0	231 (2050)		2094-BM05-S bei 200 %
MPL-B980B	1000	40,0	162 (1440)	73,4	235 (2077)	15,2	2094-BM05-S bei 150 %
				94,0	278 (2460)		2094-BM05-S bei 200 %

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPM mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Grunddrehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemes- sungsleistung kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Grund-drehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemes- sungsleistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
MPM-B1151F	3000	5000	2,71	2,3 (20,3)	5,9	4,3 (38,0)	0,75	2094-BMP5-S bei 150 %
					9,9	6,6 (58,4)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPM-B1151T	6000	7000	5,62	2,3 (20,3)	13,0	4,1 (36,3)	0,90	2094-BM01-S bei 150 %
					20,5	5,8 (51,3)		2094-BM01-S bei 250 %
MPM-B1152C	1500	3000	3,61	5,0 (44,2)	5,9	7,2 (63,7)	1,20	2094-BMP5-S bei 150 %
					10,0	11,3 (100)		2094-BMP5-S bei 250 %
					12,4	13,5 (119)		2094-BM01-S bei 150 %
MPM-B1152F	3000	5200	6,17	5,0 (44,2)	13,0	9,0 (79,6)	1,40	2094-BM01-S bei 150 %
					21,1	13,3 (118)		2094-BM01-S bei 250 %
MPM-B1152T	6000	7000	11,02	5,0 (44,2)	21,8	8,5 (75,2)	1,40	2094-BM02-S bei 150 %
					36,5	13,1 (116)		2094-BM02-S bei 250 %
MPM-B1153E	2250	3500	6,21	6,5 (57,5)	21,5	13,0 (115)	1,40	2094-BM01-S bei 150 %
					21,6	19,7 (174)		2094-BM01-S bei 250 %
MPM-B1153F	3000	5500	9,20	6,4 (56,6)	21,8	14,4 (127)	1,40	2094-BM02-S bei 150 %
					32,0	19,7 (174)		2094-BM02-S bei 250 %
MPM-B1153T	6000	7000	15,95	6,4 (56,6)	45,0	14,5 (128)	1,45	2094-BM03-S bei 150 %
MPM-B1302F	3000	4500	8,57	6,6 (58,4)	13,0	8,9 (78,8)	1,65	2094-BM01-S bei 150 %
					21,5	13,0 (115)		2094-BM01-S bei 250 %
MPM-B1302M	4500	6000	12,57	6,6 (58,4)	21,8	9,9 (87,6)	1,65	2094-BM02-S bei 150 %
					32,4	13,3 (118)		2094-BM02-S bei 250 %
MPM-B1302T	6000	7000	16,83	6,0 (53,1)	36,5	11,8 (104)	1,65	2094-BM02-S bei 250 %
				6,7 (59,3)	43,4	13,3 (118)		2094-BM03-S bei 150 %
MPM-B1304C	1500	2750	7,00	10,3 (91,1)	13,0	17,6 (156)	2,00	2094-BM01-S bei 150 %
					21,5	26,4 (233)		2094-BM01-S bei 250 %
MPM-B1304E	2250	4000	10,75	10,2 (90,3)	21,8	19,0 (168)	2,20	2094-BM02-S bei 150 %
					34,2	27,1 (240)		2094-BM02-S bei 250 %
MPM-B1304M	4500	6000	19,02	10,4 (92,0)	45,0	21,5 (190)	2,20	2094-BM03-S bei 150 %
					60,6	27,1 (240)		2094-BM03-S bei 250 %
MPM-B1651C	1500	3500	10,21	11,4 (101)	21,8	19,4 (172)	2,50	2094-BM02-S bei 150 %
					29,2	23,2 (205)		2094-BM02-S bei 250 %
MPM-B1651F	3000	5000	17,75	11,4 (101)	45,0	21,6 (191)	2,50	2094-BM03-S bei 150 %
					50,9	23,2 (205)		2094-BM03-S bei 250 %
MPM-B1651M	4500	5000	22,46	11,3 (100)	45,0	18,8 (166)	2,50	2094-BM03-S bei 150 %
					56,8	21,4 (189)		2094-BM03-S bei 250 %
MPM-B1652C	1500	2500	11,51	16,4 (145)	21,8	28,7 (254)	3,80	2094-BM02-S bei 150 %
					33,6	40,2 (356)		2094-BM02-S bei 250 %
MPM-B1652E	2250	3500	20,94	21,1 (187)	45,0	38,4 (340)	4,30	2094-BM03-S bei 150 %
					60,5	48,0 (425)		2094-BM03-S bei 250 %
MPM-B1652F	3000	4500	28,74	21,1 (187)	73,4	41,1 (364)	4,30	2094-BM05-S bei 150 %
					84,1	48,0 (424)		2094-BM05-S bei 200 %
MPM-B1653C	1500	2500	20,05	26,7 (236)	45,0	55,0 (487)	4,60	2094-BM03-S bei 150 %
					59,2	67,7 (599)		2094-BM03-S bei 250 %

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse) (Fortsetzung)

Motor Bestellnr.	Grunddrehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
MPM-B1653E	2250	3500	27,00	26,8 (237)	45,0	42,5 (376)	5,10	2094-BM03-S bei 150 %
					72,9	62,0 (549)		2094-BM03-S bei 250 %
MPM-B1653F	3000	4000	34,94	31,0 (274)	73,4	47,8 (423)	5,10	2094-BM03-S bei 150 %
					94,3	56,0 (495)		2094-BM05-S bei 200 %
MPM-B2152C	1500	2500	27,4	36,7 (325)	45,0	60,3 (534)	5,60	2094-BM03-S bei 150 %
					55,4	72,2 (639)		2094-BM03-S bei 250 %
MPM-B2152F	3000	4500	43,54	34,1 (302)	73,4	56,2 (497)	5,90	2094-BM05-S bei 150 %
					97,8	72,3 (495)		2094-BM05-S bei 200 %
MPM-B2152M	4500	5000	44,58	34,1 (302)	73,4	51,0 (451)	5,90	2094-BM05-S bei 150 %
					76,3	52,9 (468)		2094-BM05-S bei 200 %
MPM-B2153B	1250	2000	24,06	48,0 (425)	45,0	80,0 (708)	6,80	2094-BM03-S bei 150 %
					60,0	101 (894)		2094-BM03-S bei 250 %
MPM-B2153E	2250	3000	39,63	47,9 (424)	73,4	79,4 (703)	7,20	2094-BM05-S bei 150 %
					97,8	101 (894)		2094-BM05-S bei 200 %
MPM-B2153F	3000	3800	43,86	45,6 (403)	73,4	75,0 (664)	7,20	2094-BM05-S bei 150 %
					97,8	99,0 (875)		2094-BM05-S bei 200 %
MPM-B2154B	1250	2000	35,46	62,7 (555)	73,4	121 (1071)	6,90	2094-BM05-S bei 150 %
					97,8	154 (1362)		2094-BM05-S bei 200 %
MPM-B2154E	2250	3000	43,68	55,9 (495)	73,4	87,7 (776)	7,50	2094-BM05-S bei 150 %
					97,8	112 (990)		2094-BM05-S bei 200 %
MPM-B2154F	3000	3300	44,40	56,2 (497)	73,4	78,8 (697)	7,50	2094-BM05-S bei 150 %
					83,6	88,0 (778)		2094-BM05-S bei 200 %

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPF mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
MPF-B310P	5000	2,30	1,6 (14)	5,90	3,2 (28)	0,77	2094-BMP5-S bei 150 %
				7,10	3,6 (32)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPF-B320P	5000	4,00	2,90 (26)	5,90	3,9 (34)	1,5	2094-BMP5-S bei 150 %
		4,24	3,10 (27)	13,0	7,5 (66)		2094-BM01-S bei 150 %
MPF-B330P	5000	5,70	4,18 (37)	14,0	7,8 (69)	1,6	2094-BM01-S bei 250 %
				13,0	8,2 (72)		2094-BM01-S bei 150 %
MPF-B430P	5000	9,20	6,55 (58)	19,0	11,1 (98)	2,0	2094-BM01-S bei 250 %
				21,8	14,2 (125)		2094-BM02-S bei 150 %
MPF-B4530K	4000	9,90	8,25 (73)	32,0	19,8 (175)	2,4	2094-BM02-S bei 250 %
				21,8	15,4 (136)		2094-BM02-S bei 150 %
MPF-B4540F	3000	9,10	10,20 (90)	31,0	20,3 (179)	2,5	2094-BM02-S bei 250 %
				21,8	21,4 (189)		2094-BM02-S bei 150 %
MPF-B540K	4000	20,5	19,4 (171)	29,0	27,1 (240)	4,1	2094-BM02-S bei 250 %
				45,0	37,9 (335)		2094-BM03-S bei 150 %
				60,0	48,6 (430)		2094-BM03-S bei 250 %

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für integrierte Antriebsmotoren der Serie MDF

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000M-Motoren (ohne Bremse)

IDM-Antriebsmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Kinetix 6000M-IPIM-Modul
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	

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000M-Motoren (mit Bremse)

IDM-Antriebsmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Kinetix 6000M-IPIM-Modul
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	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems bei 40°C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPS mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
MPS-B330P	5000	4,9	3,60 (32)	13,0	8,2 (72,5)	1,3	2094-BM01-S bei 150 %
				19,0	11,0 (97,2)		2094-BM01-S bei 250 %
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1 (72)	21,5	22,8 (202)	1,4	2094-BM01-S bei 250 %
				21,8	23,2 (205)		2094-BM02-S bei 150 %
				26,0	27,1 (240)		2094-BM02-S bei 250 %
MPS-B560F	3000	17,0	21,5 (190)	45,0	49,2 (435)	3,5	2094-BM03-S bei 150 %
				68,0	67,8 (600)		2094-BM03-S bei 250 %

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie RDB mit Kinetix 6000-Antrieben

Motor Bestellnr.	Grund-drehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
RDB-B21519	750	1235	9,90	31,2 (276)	21,8	66,8 (591)	3,64	2094-BM02-S bei 150 %
					27,3	83,1 (735)		2094-BM02-S bei 250 %
RDB-B2151C	1500	2125	17,3	31,3 (277)	45,0	80,2 (710)	5,23	2094-BM03-S bei 150 %
					46,4	82,8 (733)		2094-BM03-S bei 250 %
RDB-B21529	750	1035	12,2	43,4 (384)	21,8	76,8 (680)	4,33	2094-BM02-S bei 150 %
					32,8	111 (982)		2094-BM02-S bei 250 %
RDB-B2152C	1500	2125	23,5	43,4 (384)	45,0	80,4 (711)	6,41	2094-BM03-S bei 150 %
					63,2	111 (982)		2094-BM03-S bei 250 %
RDB-B21539	750	1250	15,8	51,5 (456)	45,0	130 (1150)	5,34	2094-BM03-S bei 150 %
					47,9	137 (1212)		2094-BM03-S bei 250 %
RDB-B2153C	1500	2250	29,4	51,5 (456)	75,0	125 (1106)	5,87	2094-BM03-S bei 250 %
					73,4	122 (1080)		2094-BM05-S bei 150 %
					82,6	137 (1212)		2094-BM05-S bei 200 %
RDB-B29014	200	450	5,9	48,9 (167)	13,0	89,2 (789)	1,97	2094-BM01-S bei 150 %
					17,6	110 (973)		2094-BM01-S bei 250 %
RDB-B29016	375	785	10,0	48,9 (167)	21,8	86,6 (766)	3,18	2094-BM02-S bei 150 %
					31,0	110 (973)		2094-BM02-S bei 250 %
RDB-B29019	750	1500	19,1	48,9 (167)	45,0	90,8 (803)	3,63	2094-BM03-S bei 150 %
					58,7	110 (973)		2094-BM03-S bei 250 %
RDB-B29024	200	435	10,7	97,8 (865)	21,8	159 (1407)	3,33	2094-BM02-S bei 150 %
					33,0	214 (1894)		2094-BM02-S bei 250 %
RDB-B29026	375	885	21,9	97,8 (865)	45,0	161 (1425)	4,05	2094-BM03-S bei 150 %
					67,2	214 (1894)		2094-BM03-S bei 250 %
RDB-B29029	750	1200	36,2	97,5 (863)	97,8	195 (1726)	4,05	2094-BM05-S bei 200 %
RDB-B29034	200	500	17,4	140 (1239)	45,0	274 (2425)	5,16	2094-BM03-S bei 150 %
					56,6	321 (2841)		2094-BM03-S bei 250 %
RDB-B29036	375	750	26,0	140 (1239)	73,4	290 (2566)	5,49	2094-BM05-S bei 150 %
					84,9	318 (2814)		2094-BM05-S bei 200 %
RDB-B29039	750	1000	48,9	113 (1000)	97,8	194 (1717)	4,41	2094-BM05-S bei 200 %
RDB-B41014	200	385	17,8	183 (1619)	45,0	317 (2805)	5,20	2094-BM03-S bei 150 %
					51,2	340 (3009)		2094-BM03-S bei 250 %
RDB-B41016	375	700	33,2	183 (1619)	73,4	292 (2584)	4,83	2094-BM05-S bei 150 %
					95,5	339 (3000)		2094-BM05-S bei 200 %
RDB-B41018	625	700	48,9	175 (1549)	97,8	271 (2398)	4,83	2094-BM05-S bei 200 %
RDB-B41024	200	365	31,5	330 (2929)	73,4	593 (5248)	7,29	2094-BM05-S bei 150 %
					95,5	690 (6107)		2094-BM05-S bei 200 %

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie TLY mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen (ohne Bremse) mit Kinetix 6000-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse	
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

Leistungsspezifikationen (mit Bremse) mit Kinetix 6000-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse	
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Linearbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese linearen Achssteuerungsfamilien sind kompatibel mit Kinetix 6000-Servoantrieben.

Familie	Seite
Integrierte Linearantriebe der LDAT-Serie	112
Integrierte Lineareinheiten der MP-Serie (Serie MPAS)	119
Elektrozylinder der MP-Serie (Serie MPAR)	120
Hochbelastbare Elektrozylinder der MP-Serie (Serie MPAL)	121
Linearmotoren der LDC-Serie mit Eisenkern	123
Linearmotoren der LDL-Serie ohne Eisenkern	125

Informationen zu Kinetix 6000-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl von Kabelbestellnummern und Kraft/Geschwindigkeits-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG

Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Aktor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen der LDAT-Series mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen (Baugröße 30) mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse
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	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 50) mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
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						2094-AMP5-S	
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)	1,87	2094-AM02-S
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5,0					2,05	
LDAT-S054010-EBx ... LDAT-S054050-EBx	2,6					6,2	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse) (Fortsetzung)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 100) mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
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		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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 150) mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse
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
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

Leistungsspezifikationen (Baugröße 30) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6000- Antriebe der 400-V-Klasse
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2094-BM01-S bei 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 bei 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 bei 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 bei 150 %
LDAT-S033020-DBx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DBx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DBx						0,67	
LDAT-S033010-EBx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,67	2094-BM01-S bei 150 %
LDAT-S033020-EBx	4,7					0,87	
LDAT-S033030-EBx	5,0					0,91	
LDAT-S033040-EBx						0,91	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 50) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,34	2094-BMP5-S bei 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	
LDAT-S052010-DBx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,92	2094-BM01-S bei 150 %
LDAT-S052020-DBx	4,8					1,20	
LDAT-S052030-DBx	5,0					1,24	
LDAT-S052040-DBx						2094-BMP5-S bei 150 %	
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3,7	3,1	378 (85)	11,4	1093 (246)	0,80	2094-BMP5-S bei 150 %
LDAT-S052020-EBx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-EBx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-EBx						2094-BM02-S bei 150 %	
LDAT-S052050-EBx							
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,56	2094-BM02-S bei 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 bei 150 %		
LDAT-S054010-DBx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	2,26	2094-BM02-S bei 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 bei 150 %		

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
LDAT-S072010-DBx	3,9	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,37	2094-BM01-S bei 150 %
LDAT-S072020-DBx	5,0					1,64	
LDAT-S072030-DBx ... LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3,5	3,0	364 (82)	11,0	1055 (237)	1,03	2094-BMP5-S bei 150 %
LDAT-S072020-EBx						2094-BMP5-S bei 150 %	
LDAT-S072070-EBx							

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse) (Fortsetzung)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
LDAT-S073010-DBx	4,4	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	2,27	2094-BM02-S bei 150 %
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-S bei 150 %
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-S bei 150 %
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx							
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 100) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
LDAT-S102010-DBx	3,4	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	1,44	2094-BM01-S bei 150 %
LDAT-S102020-DBx	4,4					1,74	
LDAT-S102030-DBx ... LDAT-S102040-DBx	5,0					1,91	
LDAT-S102050-DBx ... LDAT-S102090-DBx						0,96	
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	2,6	2,9	10,5	0,96	2094-BMP5-S bei 150 %		
LDAT-S103010-DBx	3,8	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	2,41	2094-BM02-S bei 150 %
LDAT-S103020-DBx	5,0					2,93	
LDAT-S103030-DBx ... LDAT-S103090-DBx						0,92	
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	1,8	2,9	10,5	0,92	2094-BMP5-S bei 150 %		
LDAT-S104010-DBx	4,1	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	3,76	2094-BM02-S bei 150 %
LDAT-S104020-DBx	5,0					4,29	
LDAT-S104030-DBx ... LDAT-S104090-DBx						2,07	
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	2,7	5,7	21,0	2,07	2094-BM01-S bei 150 %		

Leistungsspezifikationen (Baugröße 100) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse) (Fortsetzung)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
LDAT-S106010-DBx	4,5	17,3	1403 (315)	63,0	3871 (870)	5,41	2094-BM03-S bei 150 %
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-S bei 150 %

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 150) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
LDAT-S152010-DBx	3,2	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	1,76	2094-BM01-S bei 150 %
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-S bei 150 %
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	3,6	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	2,87	2094-BM01-S bei 150 %
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1,2	2,7		9,1		0,80	2094-BMP5-S bei 150 %
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	3,5	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	3,83	2094-BM02-S bei 150 %
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1,8	5,3		19,5		1,78	2094-BM01-S bei 150 %
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	3,6	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	5,85	2094-BM03-S bei 150 %
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1,8	8,1		19,8		2,71	2094-BM01-S bei 150 %

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAS mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6000-Antriebe der 200-V-Klasse
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7,9) ⁽¹⁾	3,09	521 (117)	6,10	1212 (272)	0,37	2094-AMP5-S
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44,3) ⁽²⁾	4,54	462 (104)	9,10	968 (218)	0,62	2094-AMP5-S
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) ⁽³⁾	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) Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 176 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 143 mm/s.

(2) Bei einer Hublänge von 780 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 889 mm/s. Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 715 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 582 mm/s.

(3) Aufgrund der kurzen Verfahrswege vieler dieser Einheiten und der erforderlichen Distanz zum Erreichen einer maximalen Geschwindigkeit von 5000 mm/s, ist die maximale Geschwindigkeit dieser Einheiten oft geringer als 5000 mm/s. Informationen zur maximalen Geschwindigkeit jeder dieser Lineareinheiten abhängig von der Hublänge finden Sie in der Publikation [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7,9) ⁽¹⁾	1,75	521 (117)	3,50	1212 (272)	0,37	2094-BMP5-S bei 150 %
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44,3) ⁽²⁾	3,30	462 (104)	5,90	865 (194)	0,62	2094-BMP5-S bei 150 %
				6,60	968 (218)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) ⁽³⁾	3,50	189 (42,5)	5,90	281 (63,2)	0,527	2094-BMP5-S bei 150 %
				9,30	456 (103)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3,15	159 (35,7)	5,90	272 (61,1)	0,475	2094-BMP5-S bei 150 %
				8,37	399 (89,7)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3,40	285 (64,1)	5,90	433 (97,3)	0,768	2094-BMP5-S bei 150 %
				9,10	680 (153)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3,03	245 (55,1)	5,90	424 (95,3)	0,69	2094-BMP5-S bei 150 %
	8,19			601 (135)	2094-BMP5-S bei 250 %		

(1) Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 176 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 143 mm/s.

(2) Bei einer Hublänge von 780 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 889 mm/s. Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 715 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 582 mm/s.

(3) Aufgrund der kurzen Verfahrswege vieler dieser Einheiten und der erforderlichen Distanz zum Erreichen einer maximalen Geschwindigkeit von 5000 mm/s, ist die maximale Geschwindigkeit dieser Einheiten oft geringer als 5000 mm/s. Informationen zur maximalen Geschwindigkeit jeder dieser Lineareinheiten abhängig von der Hublänge finden Sie in der Publikation [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAR mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6000- Antriebe der 400-V-Klasse
MPAR-B1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2094-BMP5-S bei 150 %
MPAR-B1xxxE	500	1,49	280 (62,9)	1,71	350 (78,7)	0,140	2094-BMP5-S bei 150 %
MPAR-B2xxxC	250	1,67	420 (94,4)	1,90	525 (118)	0,105	2094-BMP5-S bei 150 %
MPAR-B2xxxF	640	3,29	640 (144)	3,93	800 (180)	0,410	2094-BMP5-S bei 150 %
MPAR-B3xxxE	500	5,16	2000 (450)	6,17	2500 (562)	1,00	2094-BM01-S bei 150 %
MPAR-B3xxxH	1000	6,13	1300 (292)	6,79	1625 (365)	1,30	2094-BM01-S bei 150 %

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAI mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen (Kugelrollspindel) mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
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	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	491 (19)							
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)		

Leistungsspezifikationen (Rollengewinde) mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
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	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	393 (15)							
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Aktor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Kugelrollspindel) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0,90	890 (200)	706 (159)	2,30	1446 (325)	0,22	2094-BMP5-S bei 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 bei 150 %
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)	2094-BMP5-S bei 250 %	
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2,81	4003 (900)	3176 (714)	4,30	4448 (1000)	0,39	2094-BMP5-S bei 150 %
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7,07	4003 (900)		2094-BMP5-S bei 250 %
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3								
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5,61	7784 (1750)	6179 (1389)	8,68	8896 (2000)	0,43	2094-BM01-S bei 150 %
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14,14	7784 (1750)		2094-BM01-S bei 250 %
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3								
MPAI-B5xxxCM3	200 (7,8)	6,62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8,48	13,345 (3000)	0,55	2094-BM01-S bei 150 %
MPAI-B5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16,70	13,122 (2950)	2094-BM01-S bei 250 %	

Leistungsspezifikationen (Rollengewinde) mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1,45	1557 (350)	1237 (278)	4,57	4862 (1093)	0,27	2094-BMP5-S bei 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 bei 250 %
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3								
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5,61	7340 (1650)	5827 (1310)	14,14	14,679 (3300)	0,43	2094-BM01-S bei 250 %
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3								

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Aktor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen der LDC-Series mit Kinetix 6000-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstandsstrom ⁽¹⁾ A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems ⁽¹⁾ N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungs- leistung des Linear- motors kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse
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		7,7...11,5		348...523 (78...117)			22,9
LDC-C075200-EHT		3,8...5,7	11,5		2094-AMP5-S		
LDC-C075300-DHT	10,0 (32,8)	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
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) Die Werte stellen den Bereich zwischen keiner Kühlung (niedriger Wert) und Wasserkühlung (hoher Wert) dar.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 6000-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstandsstrom ⁽¹⁾ A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems ⁽¹⁾ N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungsleistung des Linear- motors kW	Kinetix 6000-Antriebe der 400-V-Klasse	
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 bei 150 %	
LDC-C030200-DHT		8,1...12,2	148...222 (33...50)	24,3	375 (84)	0,74...1,11	2094-BM02-S bei 250 %	
LDC-C030200-EHT		4,1...6,1		12,1			2094-BM01-S bei 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 bei 150 %	
LDC-C050200-DHT		7,9...11,8	240...359 (54...81)	23,3	600 (135)	1,20...1,79	2094-BM02-S bei 250 %	
LDC-C050200-EHT		3,9...5,9		11,6			2094-BM01-S bei 150 %	
LDC-C050300-DHT		11,8...17,7	363...544 (82...122)	35,9	941 (212)	1,81...2,72	2094-BM02-S bei 250 %	
LDC-C050300-EHT		3,9...5,9		12,0			2094-BM01-S bei 150 %	
LDC-C075200-DHT	10,0 (32,8)	7,7...11,5	348...523 (78...117)	22,9	882 (198)	1,74...2,61	2094-BM02-S bei 250 %	
LDC-C075200-EHT		3,8...5,7		11,5			2094-BM01-S bei 150 %	
LDC-C075300-DHT		11,5...17,2	523...784 (117...176)	35,6	1368 (308)	2,61...3,92	2094-BM02-S bei 250 %	
LDC-C075300-EHT		3,8...5,7		11,9			2094-BM01-S bei 150 %	
LDC-C075400-DHT		15,3...23,0	697...1045 (157...235)	47,4	1824 (410)	3,48...5,22	2094-BM03-S bei 250 %	
LDC-C075400-EHT		7,7...11,5		23,7			2094-BM02-S bei 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 bei 250 %
LDC-C100300-EHT	3,7...5,6		11,4		2094-BM01-S bei 150 %			
LDC-C100400-DHT	14,8...22,2		899...1349 (202...303)	45,7	2356 (530)	4,49...6,74	2094-BM03-S bei 250 %	
LDC-C100400-EHT	7,4...11,1			22,8			2094-BM02-S bei 250 %	
LDC-C100600-DHT	22,2...33,3		1349...2023 (303...455)	68,5	3534 (794)	6,74...10,11	2094-BM03-S bei 250 %	
LDC-C100600-EHT	11,1...16,7			34,3			2094-BM02-S bei 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 bei 150 %
LDC-C150400-EHT			7,0...10,6		22,6			2094-BM02-S bei 250 %
LDC-C150600-DHT		21,1...31,7	1922...2882 (432...648)	67,8	5246 (1179)	9,61...14,41	2094-BM03-S bei 250 %	
LDC-C150600-EHT		10,6...15,8		33,9			2094-BM02-S bei 250 %	

(1) Die Werte stellen den Bereich zwischen keiner Kühlung (niedriger Wert) und Wasserkühlung (hoher Wert) dar.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen der LDL-Series mit Kinetix 6000-Antrieben

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstands- strom ⁽¹⁾ A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems ⁽¹⁾ N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungs- leistung des Linear- motors kW	Kinetix 6000- Antriebe der 200-V-Klasse
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
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) Die Werte stellen den Bereich zwischen keiner Kühlung (niedriger Wert) und Wasserkühlung (hoher Wert) dar.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Notizen:

Kinetix 300- und Kinetix 350-EtherNet/IP-Servoantriebe



Kinetix 300-Servoantrieb

Der Kinetix 300-EtherNet/IP-Indexantrieb bietet eine kostengünstige, einachsige Lösung für Achssteuerungsanwendungen mit wenigen Achsen. Der Kinetix 300-Servoantrieb wurde für den Anschluss an und den Betrieb mit CompactLogix-Steuerungen konzipiert, die Integrated Architecture- oder MicroLogix-Steuerungen für Komponenten-Achssteuerungslösungen unterstützen. Mithilfe eines Standard-EtherNet/IP-Netzwerks für die gesamte Maschine – einschließlich Achssteuerung, Steuerung, E/A und Bedieneinheit – lassen sich die Verdrahtung vereinfachen und die Kosten für das Schaltschranklayout senken. Darüber hinaus ermöglicht es die einfache Integration in Fertigungs- und Unternehmenssysteme. Außerdem werden dank der sicheren Drehmomentabschaltung (Safe Torque-Off) die Mitarbeiter geschützt, während die Maschinenproduktivität erhöht wird.



Kinetix 350-Servoantrieb

Der einachsige Kinetix 350-EtherNet/IP-Servoantrieb wurde entwickelt, um die Skalierbarkeit Ihres Achssteuerungssystems zu ermöglichen – durch die einfache Integration der gesamten Steuerungslösung in ein Netzwerk. Der Kinetix 350-Servoantrieb wurde für den Anschluss an und den Betrieb mit den ControlLogix- und CompactLogix-Steuerungen konzipiert, die integrierte Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk unterstützen. Kombiniert als System bieten sie eine kostengünstige Achssteuerungslösung, die die erstklassige Leistung und Skalierbarkeit bietet, die Sie auf dem wettbewerbsorientierten Markt von heute benötigen. Dank seines kompakten Designs belegt der Kinetix 350 weniger Platz im Schaltschrank und kann ganz bequem angeschlossen werden. Darüber hinaus lassen sich die Installations- und Inbetriebnahmezeiten verkürzen, indem Sie Code für alle integrierten Produkte in Ihrem gesamten Maschinenportfolio wiederverwenden.

Kinetix 300- und Kinetix 350-Servoantriebe – Leistungsmerkmale

- Einachsige Lösung für Achssteuerungsanwendungen mit niedriger Komplexität
 - Flexible Steuerungsarchitektur für einfache Analog-, Impulsfolgeausgangs- oder EtherNet/IP-Indexsteuerung (Kinetix 300-Antriebe)
 - Integrierte Achssteuerung im EtherNet/IP-Netzwerk (Kinetix 350-Antriebe)
 - Vereinfachte Integration der gesamten Steuerungslösung in einem Netzwerk – einschließlich Bedieneinheit, programmierbare Automatisierungssteuerung, E/A und Achssteuerung
 - Speichermodul für Geräteaustausch ohne Neukonfiguration
 - TÜV-zertifiziert: PLd, Kat 3, gemäß EN ISO 13849 und SIL CL2 gemäß IEC 61508, EN 61800-5-2 und EN 61062
 - Steuerung mit sicherer Drehmomentabschaltung
 - Vielseitiger AC-Eingangsspannungsbereich:
 - 100- und 200-V-Klasse AC, einphasig
 - 200-V-Klasse, ein- und dreiphasig
 - 400-V-Klasse AC, dreiphasig
 - Antrieb 2097-V31PRx (Modelle der 100-V-Klasse), Motoren der 200-V-Klasse mit voller Drehzahl
 - 2097-V32PRx (Modelle der 200-V-Klasse) umfassen integrierten AC-Netzfilter (EMV)
 - Hochauflösendes Absolut-Encoder-Feedback (Multi-Turn und Single-Turn), Hilfsachse für Master-Gearing-Betriebsart
- Unterscheidungsmerkmale für Kinetix 300- und Kinetix 350-Servoantriebe finden Sie unter [Seite 128](#).

Kinetix 300-EtherNet/IP-Indexantrieb – Leistungsmerkmale

- Indexierung
 - Fünf Indexierungstypen
 - S-Kurven und trapezförmige Bewegungen
 - 32 Indexer-Fähigkeiten
- Sollwertsteuerung über EtherNet/IP
 - Geschwindigkeit und Strom
 - Absolute und inkrementale Position mit oder ohne Registrierung
- Elektronisches Getriebe
- Analogeingangssteuerung
- Schritt- und Richtungssteuerung
- Programmierbare Automatisierungssteuerung (PAC) ControlLogix 1756-L7x oder 1756-L7xS mit 1756-ENxT-Ethernet-Modul
- Steuerungen (PAC) CompactLogix 5370 oder 1769-L3x mit Software RSLogix 5000 und Add-On-Profil für Integrated Architecture-Lösung
- Steuerungen (PAC) CompactLogix 1768-L4x oder 1768-L4xS mit 1768-ENBT-Ethernet-Modulen
- Programmierbare Logiksteuerung (SPS) MicroLogix 1100 oder 1400 mit integriertem Web-Server für Konfiguration und Diagnose
- Micro850-Steuerung (SPS) mit Software Connected Components Workshop

Einachsiger Kinetix 350-EtherNet/IP-Antrieb – Leistungsmerkmale

- EtherNet/IP-Netzwerk mit CIP Motion-Technologie für Echtzeit-Achssteuerung mit geschlossenem Regelkreis im Standard-Ethernet-Netzwerk
- Vollständig kompatibel mit Linear- und Sternkonfigurationstopologie
- Nutzen Sie die Vorteile von Kinetix Integrated Motion mit ControlLogix L6- und L7-Steuerungen
- CompactLogix 5370-Steuerungen, die Integrated Motion auf dem EtherNet/IP-Netzwerk und die Software RSLogix 5000 (Version 20.00.00 oder höher) oder die Anwendung Logix Designer unterstützen
- Software RSLogix 5000 oder die Anwendung Logix Designer für die Programmierung (Kontaktplanlogik, strukturierter Text und sequenzielle Funktionsdiagramme)

Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Antriebsfamilien finden Sie unter Servoantriebe ab [Seite 28](#).

Kinetix 300- und Kinetix 350-Servoantriebskomponenten

Kinetix 300- und Kinetix 350-Servoantriebssysteme bestehen aus diesen erforderlichen Komponenten:

- Ein 2097-V3xxxx-Antrieb (Kinetix 300) oder 2097-V3xxxx-LM-Antrieb (Kinetix 350)
- Ein Servomotor oder Linearaktor
- Ein Motorleistungs- und Motorfeedbackkabel
- Ein 2090-K2CK-D15M-Anschlussatz mit schlankem Profil (erforderlich für Feedbackkabel mit freiliegenden Litzendrähten)
- Ein E/A-Klemmen-Erweiterungsblock 2097-TB1
- Ethernet-Kabel 1585J-M8CBJM-x (abgeschirmt)

Kinetix 300- und Kinetix 350-Servoantriebssysteme können auch die folgenden optionalen Komponenten umfassen:

- Ein AC-Netzfilter 2097-Fx- oder 2090-XXLF-TC116
- Ein Bremswiderstand 2097-Rx

Ausführliche Informationen zu den Anforderungen der Kinetix 300- und 350-Antriebssysteme finden Sie in der Publikation [GMC-RM004](#), Drive Systems Design Guide.

Kinetix 300- und Kinetix 350-Servoantriebe – Auswahl

Kinetix 300- Antriebe Bestellnr.	Kinetix 350- Antriebe Bestellnr.	Eingangsspannung	Dauerausgangsleistung kW	Dauerausgangsstrom A 0-Sp.	Leistungsmerkmale
2097-V31PR0	2097-V31PR0-LM	120/240 V AC effektiv, einphasig ⁽¹⁾	0,40	2,8	<ul style="list-style-type: none"> 120-V-Dopplermodus Sichere Drehmomentabschaltung
2097-V31PR2	2097-V31PR2-LM		0,80	5,7	
2097-V32PR0	2097-V32PR0-LM	240 V AC effektiv, einphasig ⁽¹⁾	0,40	2,8	<ul style="list-style-type: none"> Integrierter AC-Netzfilter Sichere Drehmomentabschaltung
2097-V32PR2	2097-V32PR2-LM		0,80	5,7	
2097-V32PR4	2097-V32PR4-LM		1,70	11,3	
2097-V33PR1	2097-V33PR1-LM	120 V AC effektiv, einphasig, 240 V AC effektiv, einphasig ⁽¹⁾ , 240 V AC effektiv, dreiphasig	0,50	2,8	Sichere Drehmomentabschaltung
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 V AC effektiv, dreiphasig	1,00	2,8	
2097-V34PR5	2097-V34PR5-LM		2,00	5,7	
2097-V34PR6	2097-V34PR6-LM		3,00	8,5	

(1) Erwarten Sie die gleiche Motorleistung mit dem einphasigen 240-V-Eingang, den Sie mit dem dreiphasigen 240-V-Eingang erhalten (siehe die folgende Tabelle).

Betrieb der Kinetix 300- und Kinetix 350-Antriebe mit 240 V Eingangsspannung

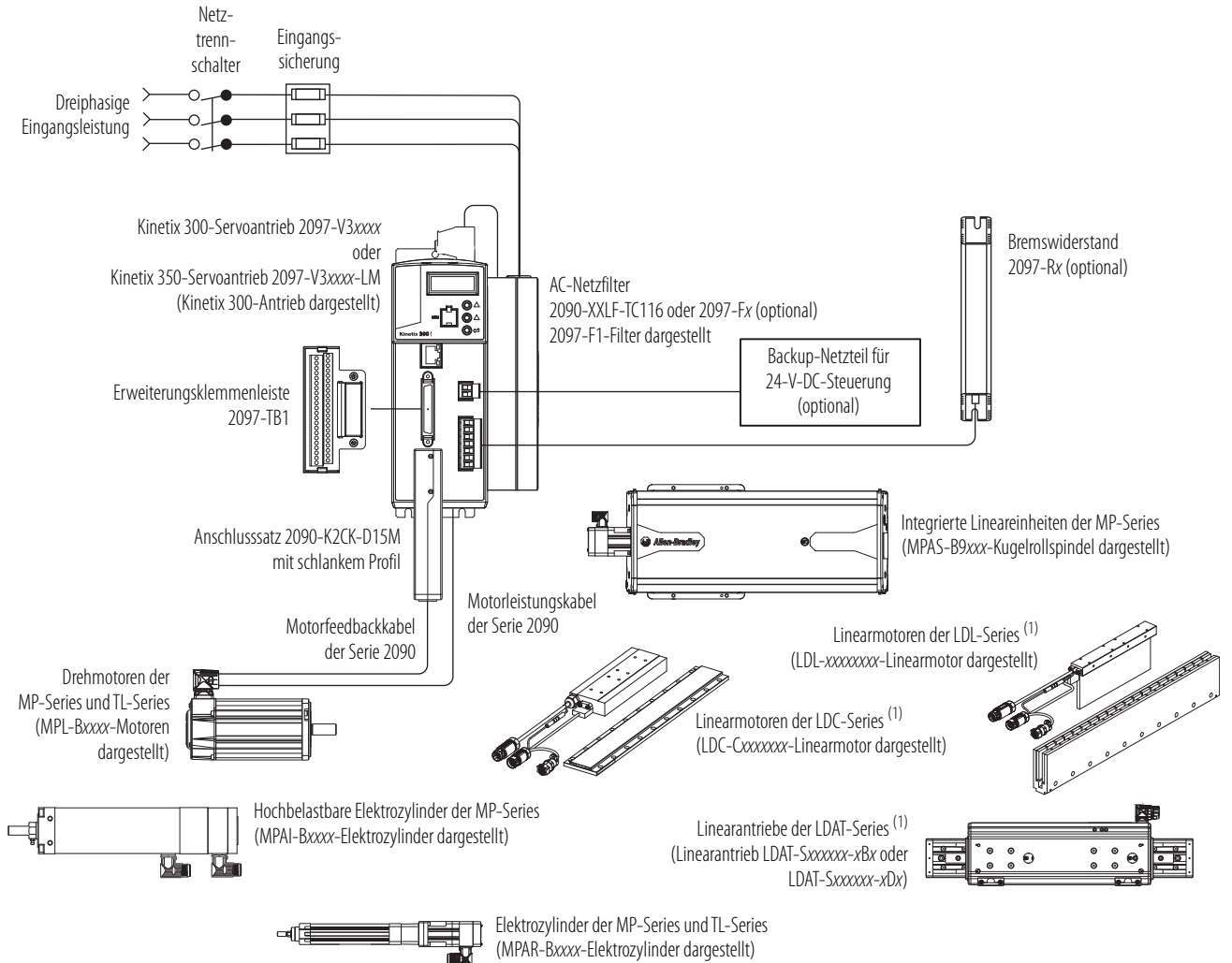
Dreiphasiger Betrieb mit 240-V-Eingang	Einphasiger Betrieb mit 240-V-Eingang		Dauerausgangsstrom A 0-Sp.	Spitzenausgangsstrom A 0-Sp.
2097-V33PR1-xx	2097-V32PR0-xx	2097-V31PR0-xx	2,8	8,5
2097-V33PR3-xx	2097-V32PR2-xx	2097-V31PR2-xx	5,7	17,0
2097-V33PR5-xx	2097-V32PR4-xx	–	11,3	33,9

Spezifikationen der Kinetix 300- und Kinetix 350-Antriebsmodule, die nicht in dieser Publikation enthalten sind, finden Sie in der Publikation [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Technical Data.

Typische Hardwarekonfiguration

Diese typische Hardwarekonfiguration veranschaulicht die Verwendung von Servoantrieben, Motoren, Aktoren und Achssteuerungszubehörteilen, die für Kinetix 300- und Kinetix 350-Antriebssysteme verfügbar sind.

Kinetix 300/350-Antriebssysteme

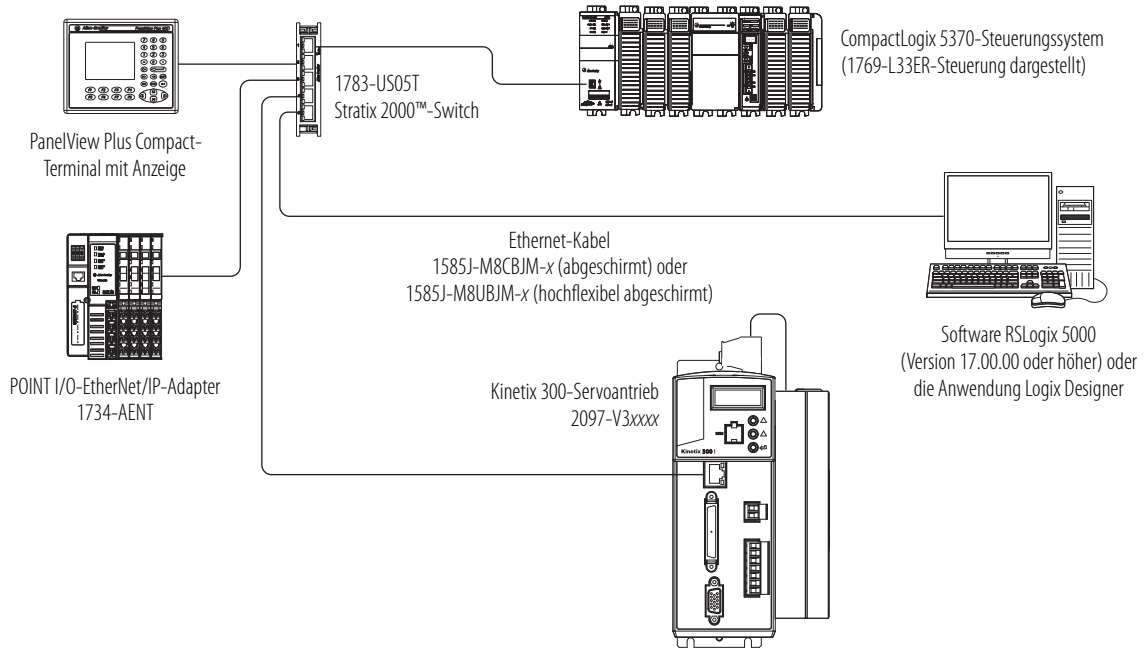


(1) Linearmotoren der LDC-Series und LDL-Series sowie Linearantriebe der LDAT-Series sind nur mit Kinetix 300-Servoantrieben kompatibel.

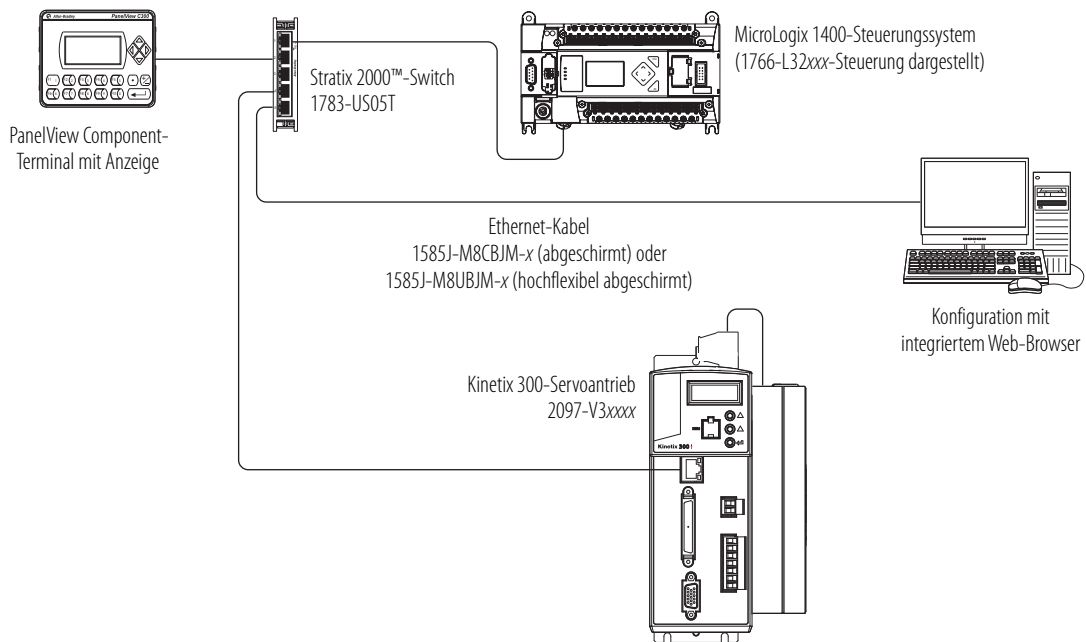
Typische Kommunikationskonfigurationen

Die Kinetix 300- und Kinetix 350-Servoantriebe nutzen das EtherNet/IP-Netzwerk für die Konfiguration des Logix5000-Moduls.

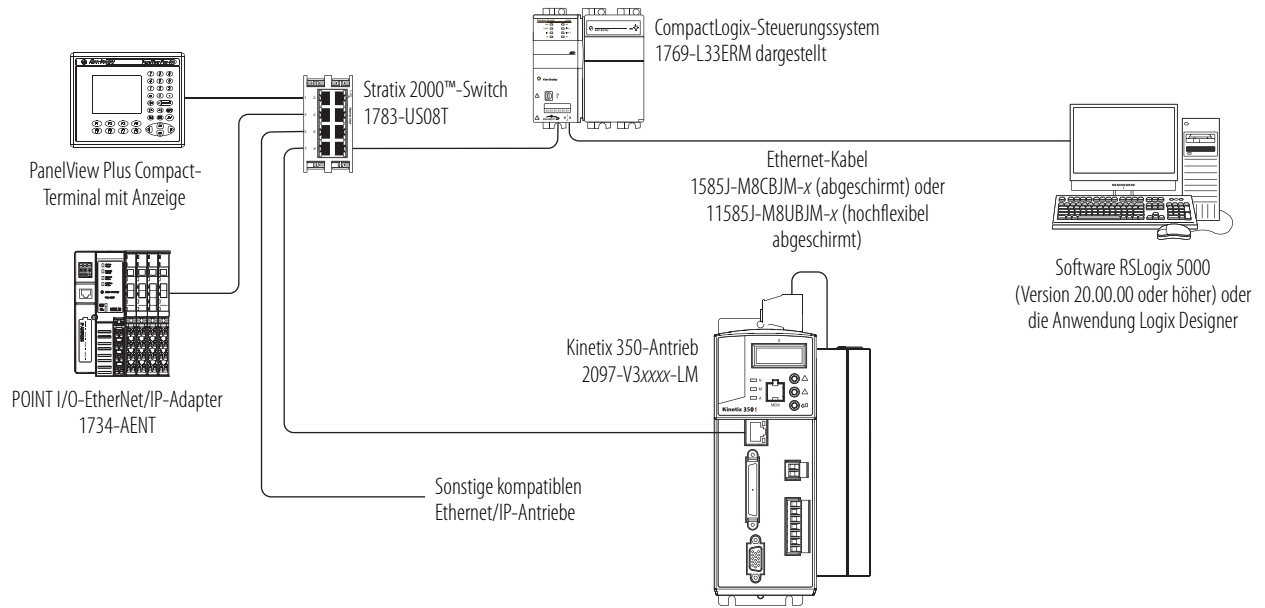
Kinetix 300-Antriebssystem mit CompactLogix-Steuerung (programmierbare Automatisierungssteuerung)



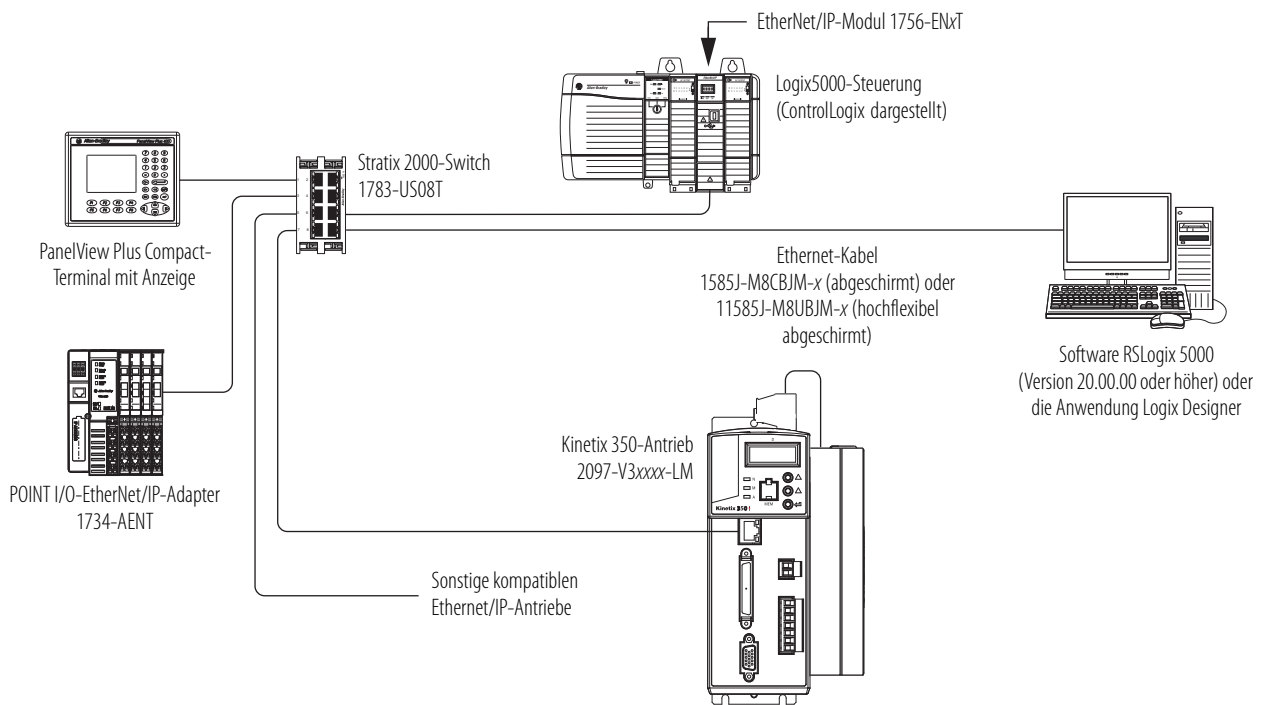
Kinetix 300-Antriebssystem mit MicroLogix-Steuerung (SPS)



Kinetix 350-Antriebssystem mit CompactLogix-Steuerungsplattform (programmierbare Automatisierungssteuerung)



Kinetix 350-Antriebssystem mit ControlLogix-Steuerungsplattform (programmierbare Automatisierungssteuerung)



Drehbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese Drehmotorfamilien sind kompatibel mit Kinetix 300/350-Servoantrieben.

Drehmotorfamilie	Seite
Motoren der MP-Serie (Serie MPL) mit geringer Eigenträgheit	133
Motoren der MP-Serie (Serie MPM) mit mittlerer Eigenträgheit	135
Motoren der MP-Serie (Serie MPF) für die Lebensmittelindustrie	136
Motoren der MP-Serie (Serie MPS) aus Edelstahl	135
Motoren mit geringer Eigenträgheit der TL-Serie (Serie TLY)	137

Informationen zu Kinetix 300/350-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Drehmoment/Drehzahl-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM004](#), Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Motor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPL mit Kinetix 300/350-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Drehmotor	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandsmoment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbremsmoment des Systems Nm	Motorbemessungsleistung kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
MPL-A1510V	8000	1,05	0,26 (2,3)	3,40	0,77 (6,8)	0,16	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-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	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPL-A320P	5000	9,0	3,05 (27)	29,5	7,91 (70)	1,3	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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	

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A (0-Sp.)	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
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	
MPL-B220T	6000	3,30	1,61 (14,2)	11,3	4,74 (41,9)	0,62	2097-V34PR5-xx
MPL-B230P	5000	2,60	2,10 (18,6)	11,3	8,20 (73,0)	0,86	
MPL-B310P	5000	2,4	1,58 (14)	7,1	3,61 (32)	0,77	2097-V34PR3-xx
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	2097-V34PR6-xx
MPL-B420P	5000	6,4	4,74 (42)	22,0	13,5 (120)	1,9	
MPL-B4530F	3000	6,7	8,36 (74)	21,0	20,3 (180)	2,1	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPM mit Kinetix 300/350-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Grund-drehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands-moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems-moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Grund-drehzahl U/min	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands-moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems-moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
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	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPS mit Kinetix 300/350-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands-moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems-moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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)		
MPS-A4540F	3000	14,4	8,1 (72)	50,9	24,8 (219)	1,4	2097-V33PR6-xx

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands-moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems-moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
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)		
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1 (72)	25,4	26,3 (233)	1,4	2097-V34PR6-xx

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPF mit Kinetix 300/350-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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	

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A (0-Sp.)	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A (0-Sp.)	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie TLY mit Kinetix 300/350-Antrieben

Leistungsspezifikationen (ohne Bremse) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstands- strom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	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-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A2540P		10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,86	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,95	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

(1) Gilt für TLY-AxxxT-H-Motoren mit Inkrementalfeedback. Die TLY-AxxxT-B-Motoren mit High-Resolution-Absolut-Encodern sind für 5000 U/min ausgelegt.

Leistungsspezifikationen (ohne Bremse) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstands- strom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	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-V33PR5-xx
TLY-A2540P		10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,86	2097-V33PR5-xx
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,95	2097-V33PR5-xx

(1) Gilt für TLY-AxxxT-H-Motoren mit Inkrementalfeedback. Die TLY-AxxxT-B-Motoren mit High-Resolution-Absolut-Encodern sind für 5000 U/min ausgelegt.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (mit Bremse) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstands- strom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	0,50	0,086 (0,76)	1,50	0,20 (1,75)	0,037	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A120x		0,93	0,163 (1,44)	2,50	0,36 (3,20)	0,077	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A130x		1,67	0,293 (2,59)	4,90	0,76 (6,70)	0,13	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A220x		3,15	0,757 (6,70)	7,90	1,48 (13,1)	0,24	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-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) Gilt für TLY-AxxxT-H-Motoren mit Inkrementalfeedback. Die TLY-AxxxT-B-Motoren mit High-Resolution-Absolut-Encodern sind für 5000 U/min ausgelegt.

Leistungsspezifikationen (mit Bremse) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstands- strom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	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) Gilt für TLY-AxxxT-H-Motoren mit Inkrementalfeedback. Die TLY-AxxxT-B-Motoren mit High-Resolution-Absolut-Encodern sind für 5000 U/min ausgelegt.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Linearbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese linearen Achssteuerungsfamilien sind kompatibel mit Kinetix 300/350-Servoantrieben.

Familie	Seite
Integrierte Linearantriebe der LDAT-Serie	140
Integrierte Lineareinheiten der MP-Serie (Serie MPAS)	146
Elektrozylinder der MP-Serie (Serie MPAR)	147
Hochbelastbare Elektrozylinder der MP-Serie (Serie MPAI)	148
Elektrozylinder der TL-Serie (Serie TLAR)	151
Linearmotoren der LDC-Serie mit Eisenkern	152
Linearmotoren der LDL-Serie ohne Eisenkern	155

Informationen zu Kinetix 300/350-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Kraft/Geschwindigkeits-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM004](#), Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG

Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Aktor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen der LDAT-Series mit Kinetix 300-Antrieben

Leistungsspezifikationen (Baugröße 30) mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (200-V-Klasse)	
							Einphasiger Betrieb	Dreiphasiger Betrieb
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	126 (28)	12,2	336 (76)	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		

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 50) mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (200-V-Klasse)	
							Einphasiger Betrieb	Dreiphasiger Betrieb
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	0,50	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3	

Leistungsspezifikationen (Baugröße 50) mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse) (Fortsetzung)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindig- keit 230 V AC m/s	Dauerstillstands- strom A 0-Sp.	Dauerstillstands- kraft des Systems N	Max. Still- standsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Still- standskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (200-V-Klasse)	
							Einphasiger Betrieb	Dreiphasiger Betrieb
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	509 (114)	11,4	1453 (327)	0,47	–	2097-V33PR3
LDAT-S054010-Dxx	4,4	12,4		45,5		1,87	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S054020-Dxx ... LDAT-S054050-Dxx	5,0					2,05		
LDAT-S054010-Exx ... LDAT-S054050-Exx	2,6	6,2	22,7	1,02	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5		

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindig- keit 230 V AC m/s	Dauerstillstands- strom A 0-Sp.	Dauerstillstands- kraft des Systems N	Max. Still- standsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Still- standskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (200-V-Klasse)	
							Einphasiger Betrieb	Dreiphasiger Betrieb
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	–	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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 100) mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (200-V-Klasse)	
							Einphasiger Betrieb	Dreiphasiger Betrieb
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	–	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	–	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	–	2097-V33PR3
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	1,3	8,6	1403 (315)	31,5	3871 (870)	1,28	–	2097-V33PR5

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 150) mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (200-V-Klasse)	
							Einphasiger Betrieb	Dreiphasiger Betrieb
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	–	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	–	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	–	2097-V33PR5

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 30) mit Kinetix 300-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (400V-Klasse), dreiphasiger Betrieb
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							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 50) mit Kinetix 300-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (400V-Klasse), dreiphasiger Betrieb
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						1,02	
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)	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 300-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (400V-Klasse), dreiphasiger Betrieb
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						1,03	
LDAT-S072010-Exx ... LDAT-S072070-Exx							
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 100) mit Kinetix 300-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (400V-Klasse), dreiphasiger Betrieb
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						0,96	
LDAT-S102050-Dxx ... LDAT-S102090-Dxx							
LDAT-S102010-Exx ... LDAT-S102090-Exx	2,6	2,9	702 (158)	10,5	1935 (435)	0,96	2097-V34PR5
LDAT-S103010-Dxx	3,8	8,6		31,5		2,41	2097-V34PR6
LDAT-S103020-Dxx ... LDAT-S103090-Dxx	5,0			10,5		2,93	
LDAT-S103010-Exx ... LDAT-S103090-Exx	1,8	2,9	929 (209)	21,0	2578 (580)	0,92	2097-V34PR5
LDAT-S104010-Exx ... LDAT-S104090-Exx	2,7	5,7				2,07	2097-V34PR5
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	2,7	8,6	1403 (315)	31,5	3871 (870)	2,94	2097-V34PR6

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 150) mit Kinetix 300-Antrieben (400-V-Klasse)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 460 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang, 460 V AC kW	Kinetix 300-Antriebe (400V-Klasse), dreiphasiger Betrieb
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAS mit Kinetix 300/350-Antrieben

WICHTIG Kinetix 300- und Kinetix 350-Antriebe sind kompatibel mit den MPAS-Axxxxx-VxxSxA-Einheiten (Kugelrollspindel). Nur Kinetix 300-Antriebe sind kompatibel mit MPAS-Axxxxx-ALMx2C-Einheiten (Direktantrieb).

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7,9) ⁽¹⁾	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) ⁽²⁾	4,54	462 (104)	9,10	968 (218)	0,62	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) ⁽³⁾	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-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	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
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) Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 176 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 143 mm/s.
- (2) Bei einer Hublänge von 780 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 889 mm/s. Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 715 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 582 mm/s.
- (3) Aufgrund der kurzen Verfahrlänge vieler dieser Einheiten und der erforderlichen Distanz zum Erreichen einer maximalen Geschwindigkeit von 5000 mm/s, ist die maximale Geschwindigkeit dieser Einheiten oft geringer als 5000 mm/s. Informationen zur maximalen Geschwindigkeit jeder dieser Lineareinheiten abhängig von der Hublänge finden Sie in der Publikation [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7,9) ⁽¹⁾	3,09	521 (117)	6,10	1212 (272)	0,37	2097-V33PR3-xx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44,3) ⁽²⁾	4,54	462 (104)	9,10	968 (218)	0,62	
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) ⁽³⁾	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-ALMO2C		7,0	189 (42,5)	18,5	456 (103)	0,53	2097-V33PR5
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) Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 176 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 143 mm/s.
- (2) Bei einer Hublänge von 780 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 889 mm/s. Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 715 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 582 mm/s.
- (3) Aufgrund der kurzen Verfahrlänge vieler dieser Einheiten und der erforderlichen Distanz zum Erreichen einer maximalen Geschwindigkeit von 5000 mm/s, ist die maximale Geschwindigkeit dieser Einheiten oft geringer als 5000 mm/s. Informationen zur maximalen Geschwindigkeit jeder dieser Lineareinheiten abhängig von der Hublänge finden Sie in der Publikation [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

WICHTIG Kinetix 300- und Kinetix 350-Antriebe sind kompatibel mit den MPAS-Bxxxxx-VxxSxA-Einheiten (Kugelrollspindel). Nur Kinetix 300-Antriebe sind kompatibel mit MPAS-Bxxxxx-ALMx2C-Einheiten (Direktantrieb).

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse)

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7,9) ⁽¹⁾	1,75	521 (117)	3,50	1212 (272)	0,37	2097-V34PR3-xx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44,3) ⁽²⁾	3,30	462 (104)	6,60	968 (218)	0,62	2097-V34PR5-xx
MPAS-B8xxxF-ALM02C	5000 (200) ⁽³⁾	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) Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 176 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 143 mm/s.

(2) Bei einer Hublänge von 780 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 889 mm/s. Bei einer Hublänge von 900 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 715 mm/s. Bei einer Hublänge von 1020 mm beträgt die Höchstgeschwindigkeit 582 mm/s.

(3) Aufgrund der kurzen Verfahrwege vieler dieser Einheiten und der erforderlichen Distanz zum Erreichen einer maximalen Geschwindigkeit von 5000 mm/s, ist die maximale Geschwindigkeit dieser Einheiten oft geringer als 5000 mm/s. Informationen zur maximalen Geschwindigkeit jeder dieser Lineareinheiten abhängig von der Hublänge finden Sie in der Publikation [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAR mit Kinetix 300/350-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAl mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse)

Leistungsspezifikationen (Kugelrollspindel) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
MPAl-A2076CV1	305 (12)	1,80	890 (200)	706 (159)	4,50	1446 (325)	0,22	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
MPAl-A2150CV3		2,47	1446 (325)	1147 (258)	6,20		0,25	
MPAl-A2300CV3								
MPAl-A3076CM1	305 (12)	2,68	1624 (365)	1290 (290)	8,90	4448 (1000)	0,27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAl-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAl-A3150CM3	279 (11)	5,61	4003 (900)	3176 (714)	8,40	4448 (1000)	0,39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAl-A3300CM3								
MPAl-A3450CM3	188 (7,3)							
MPAl-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14,14	4003 (900)		
MPAl-A3300EM3								
MPAl-A3450EM3	376 (15)							
MPAl-A4150CM3	279 (11)	10,89	7784 (1750)	6179 (1389)	17,07	8896 (2000)	0,43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAl-A4300CM3								
MPAl-A4450CM3	245 (9,5)							
MPAl-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27,44	7784 (1750)		
MPAl-A4300EM3								
MPAl-A4450EM3	491 (19)							

Leistungsspezifikationen (Rollengewinde) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
MPAl-A3076RM1	305 (12)	2,87	1557 (350)	1237 (278)	8,90	4862 (1093)	0,27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAl-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAl-A3150RM3	279 (11)	5,61	3781 (850)	3003 (675)	14,14	7562 (1700)	0,39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAl-A3300RM3								
MPAl-A3450RM3	176 (6,9)							
MPAl-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAl-A3300SM3								
MPAl-A3450SM3	353 (14)							
MPAl-A4150RM3	279 (11)	10,89	7340 (1650)	5827 (1310)	27,44	14,679 (3300)	0,43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAl-A4300RM3								
MPAl-A4450RM3	196 (7,6)							
MPAl-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAl-A4300SM3								
MPAl-A4450SM3	393 (15)							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Kugellrollspindel) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
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)		

Leistungsspezifikationen (Rollengewinde) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
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)							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAI mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse)

Leistungsspezifikationen (Kugelrollspindel) mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse, dreiphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
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)		

Leistungsspezifikationen (Rollengewinde) mit Kinetix 300/350-Antrieben (400-V-Klasse, dreiphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N		Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 400-V-Klasse
			25 °C	40 °C				
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)							

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie TLAR mit Kinetix 300/350-Antrieben

Leistungsspezifikationen (ohne Bremse) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

Leistungsspezifikationen (ohne Bremse) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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-V33PR5-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PR5-xx

Leistungsspezifikationen (mit Bremse) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Einphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (mit Bremse) mit Kinetix 300/350-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Dreiphasige Kinetix 300/350-Antriebe der 200-V-Klasse
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-V33PRS-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PRS-xx

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen der LDC-Series mit Kinetix 300-Antrieben

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstandsstrom ⁽¹⁾ A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems ⁽¹⁾ N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungsleistung des Linearmotors ⁽¹⁾ kW	Einphasige Kinetix 300-Antriebe der 200-V-Klasse ⁽²⁾
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-V33PRS 2097-V32PR4
LDC-C030200-EHT		4,1...6,1		12,1			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9...5,9	119...179 (27...40)	11,7	302 (68)	0,59...0,89	2097-V33PRS 2097-V32PR4
LDC-C050200-DHT		7,9...11,8	240...359 (54...81)	23,3	600 (135)	1,20...1,79	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C050200-EHT		3,9...5,9		11,6			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C050300-EHT		3,9...5,9	363...544 (82...122)	12,0	941 (212)	1,81...2,72	2097-V33PR5 2097-V32PR4
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			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C075300-EHT		3,8...5,7	523...784 (117...176)	11,9	1368 (308)	2,61...3,92	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C075400-EHT		7,7...11,5	697...1045 (157...235)	23,7	1824 (410)	3,48...5,22	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C100300-DHT	10,0 (32,8)	11,1...16,7		34,3			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C100300-EHT		3,7...5,6	674...1012 (152...227)	11,4	1767 (397)	3,37...5,06	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C100400-EHT		7,4...11,1	899...1349 (202...303)	22,8	2356 (530)	4,49...6,74	2097-V33PR5 2097-V32PR4

(1) Die Werte stellen den Bereich zwischen keiner Kühlung (niedriger Wert) und Wasserkühlung (hoher Wert) dar.

(2) Die ausgewählten Antriebe sind für Motoren ohne Kühlung vorgesehen.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstands- strom ⁽¹⁾ A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems ⁽¹⁾ N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungs- leistung des Linear- motors ⁽¹⁾ kW	Dreiphasige Kinetix 300-Antriebe der 200-V-Klasse ⁽²⁾
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) Die Werte stellen den Bereich zwischen keiner Kühlung (niedriger Wert) und Wasserkühlung (hoher Wert) dar.

(2) Die ausgewählten Antriebe sind für Motoren ohne Kühlung vorgesehen.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300-Antrieben (400-V-Klasse, dreiphasig)

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstands- strom ⁽¹⁾ A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems ⁽¹⁾ N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungs- leistung des Linear- motors kW	Dreiphasige Kinetix 300-Antriebe der 400-V-Klasse
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	2097-V34PR6
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) Die Werte stellen den Bereich zwischen keiner Kühlung (niedriger Wert) und Wasserkühlung (hoher Wert) dar.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen der LDL-Series mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse)

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse, einphasig)

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-5p.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-5p.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungs- leistung des Linear- motors kW	Einphasige Kinetix 300-Antriebe der 200-V-Klasse
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			
LDL-T030120-DHT		3,0	72 (16)	9,9	239 (54)	0,36	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T030240-DHT		6,0	144 (32)	19,9	479 (108)	0,72	2097-V33PR5 2097-V32PR4
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			
LDL-N050360-DHT		8,2	287 (65)	27,2	952 (214)	1,43	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N050360-EHT		2,7		9,1			
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			
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			
LDL-T075480-DHT		9,9	596 (134)	32,8	1977 (444)	2,98	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T075480-EHT		4,9		16,4			

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen mit Kinetix 300-Antrieben (200-V-Klasse, dreiphasig)

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungs- leistung des Linear- motors kW	Dreiphasige Kinetix 300-Antriebe der 200-V-Klasse	
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	2097-V33PR5
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 40 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Kinetix 3-Komponentenservoantriebe



Der Kinetix 3-Komponentenservoantrieb bietet eine kostengünstige Achssteuerungslösung für kleinere Anwendungen mit wenigen Achsen. Da der Kinetix 3-Servoantrieb genau das richtige Maß an Steuerungsfunktionen für die Anwendung sowie herunterladbare Konfigurationssoftware und die automatische Erkennung von Motoren bietet, ist er eine benutzerfreundliche und zugleich kostengünstige Achssteuerungslösung. Dank seiner kompakten Größe und den geringeren Leistungsbe-
reichen eignet er sich optimal für eine Vielzahl von Anwendungen wie beispielsweise Indexierungstische, Medikamentenherstellung, Automatisierungseinrichtungen für Labors sowie für die Halbleiterverarbeitung.

Kinetix 3-Servoantriebe – Leistungsmerkmale

- Einachsige Lösung für Achssteuerungsanwendungen mit niedriger Komplexität (mit oder ohne SPS)
- Schnittstellen für Indexierungs-, Analog-, Geschwindigkeitssollwert- und Impulsfolgebefehle
- Ausführung der Indexierung an bis zu 64 Punkten mithilfe serieller Kommunikation oder über digitale E/A
- 170 bis 264 V AC (200-V-Klasse), einphasig oder dreiphasig
- Antriebskonfiguration über kostenlose, herunterladbare Ultraware-Software
- Modbus-RTU-Steuerung mit Connected Components Building Blocks (CCBB)
- Programmierbare MicroLogix 1100- oder 1400-Logiksteuerung (SPS) mit Software RSLogix 500
- Programmierbare Micro830- oder Micro850-Logiksteuerung (SPS) mit Software Connected Components Workshop

Kinetix 3-Servoantriebe – Komponenten

Kinetix 3-Servoantriebssysteme bestehen aus den folgenden erforderlichen Komponenten:

- Ein 2071-Axxxx-Servoantrieb
- Ein Drehmotor, Linearmotor oder Linearaktor
- Ein Motorleistungs- und Motorfeedbackkabel
- Eine 2071-TBMF-Anschlussplatine (erforderlich für Feedbackkabel mit freiliegenden Litzendrähten)

Kinetix 3-Servoantriebssysteme können auch die folgenden optionalen Komponenten umfassen:

- Eine 2071-TBIO-Anschlussplatine als Steuerungsschnittstelle (24 Stifte zugänglich)
- Ein 2090-DAIO-D50xx-Anschlusskabel (50 Stifte zugänglich)
- Serielle Steuerungs- und Konfigurationskabel der Serie 2090
- AC-Netzfilter der Serie 2090-XXLF-TCxxx

Einen Vergleich der Leistungsmerkmale der verschiedenen Antriebsfamilien finden Sie unter Servoantriebe ab [Seite 28](#).

Kinetix 3-Servoantriebe – Auswahl

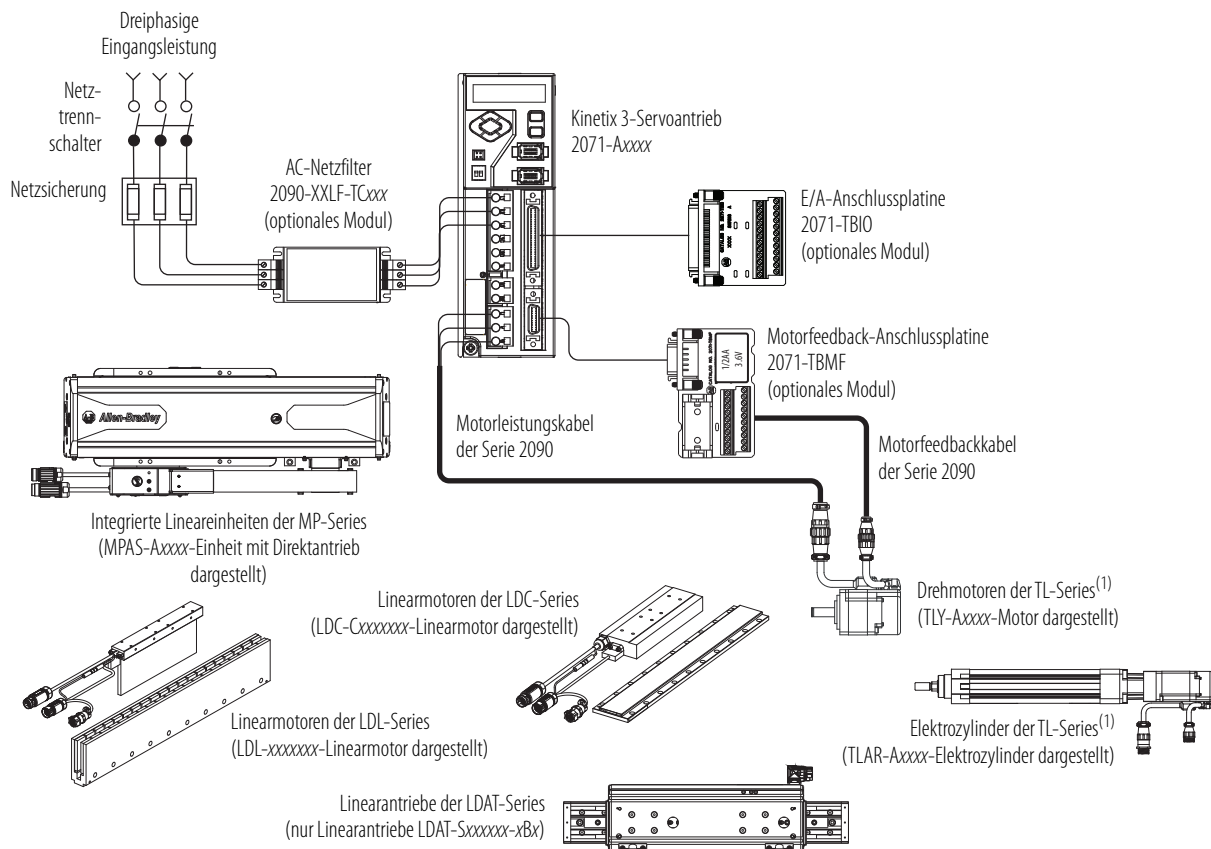
Bestellnr.	Eingangsspannung	Dauerausgangsleistung	Dauerausgangsstrom A 0-Sp.
2071-AP0	240 VAC effektiv, einphasig	50 W	0,85
2071-AP1		100 W	1,56
2071-AP2		200 W	2,40
2071-AP4		400 W	4,67
2071-AP8	240 VAC effektiv, einphasig oder dreiphasig	800 W	7,07
2071-A10	240 VAC effektiv, dreiphasig	1,0 kW	9,90
2071-A15		1,5 kW	13,99

Spezifikationen der Kinetix 3-Antriebsmodule, die nicht in dieser Publikation enthalten sind, finden Sie in der Publikation [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Technical Data.

Typische Hardwarekonfigurationen

Diese Hardwarekonfigurationen veranschaulichen die typische Anwendung von Servoantrieben, Motoren, Aktoren und Achssteuerungszubehörenden, die für Kinetix 3-Antriebssysteme verfügbar sind.

Kinetix 3-Servoantriebssystem

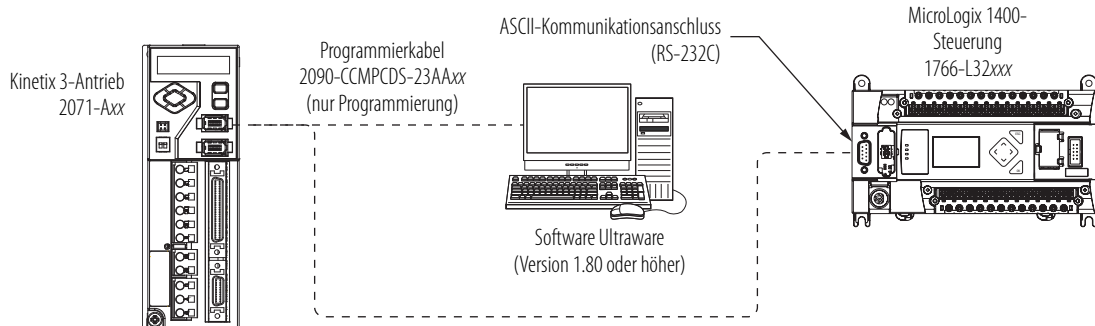


(1) Für Drehmotoren der TL-Serie (Serie TL und TLY) und Elektrozylinder der Serie TLAR ist die Anschlussplatine 2071-TBMF mit 3,6-V-Lithiumbatterie (nicht im Lieferumfang enthalten) erforderlich, um die absolute Positionsreferenz beibehalten zu können. Für andere Kinetix 3-kompatible Motoren und Aktoren ist die Anschlussplatine für Feedbackanschlüsse mit freiliegenden Litzenstrahlen erforderlich, nicht jedoch die Batterie.

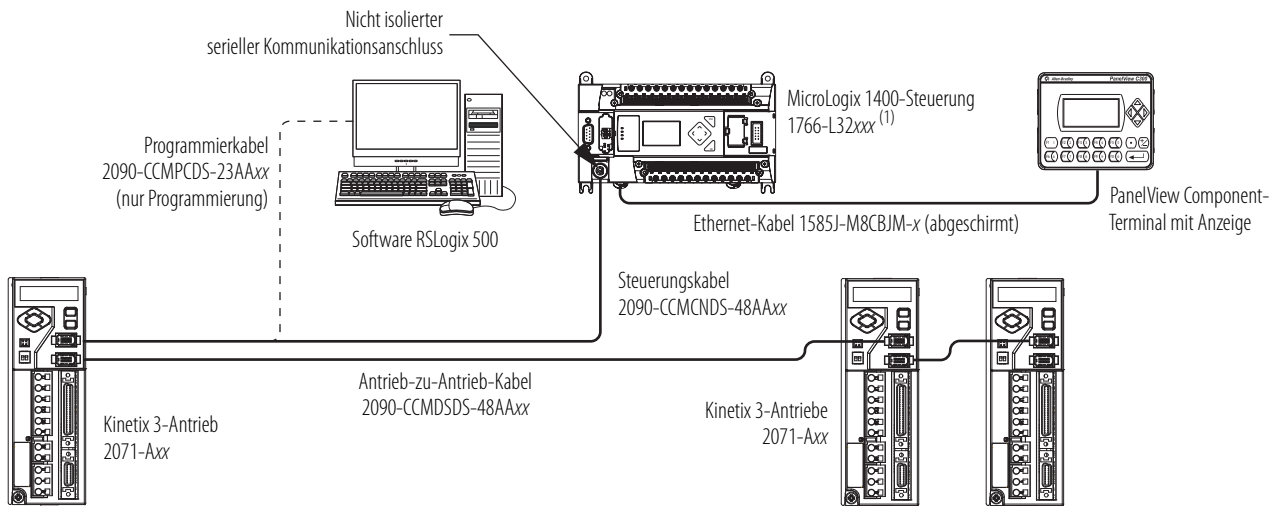
Typische Kommunikationskonfigurationen

Serielle Steuerungs- und Konfigurationskabel der Serie 2090 sind für die Programmierung Ihres Antriebs und Ihrer Steuerung erhältlich.

Kinetix 3-Konfiguration (ASCII-Steuerung)

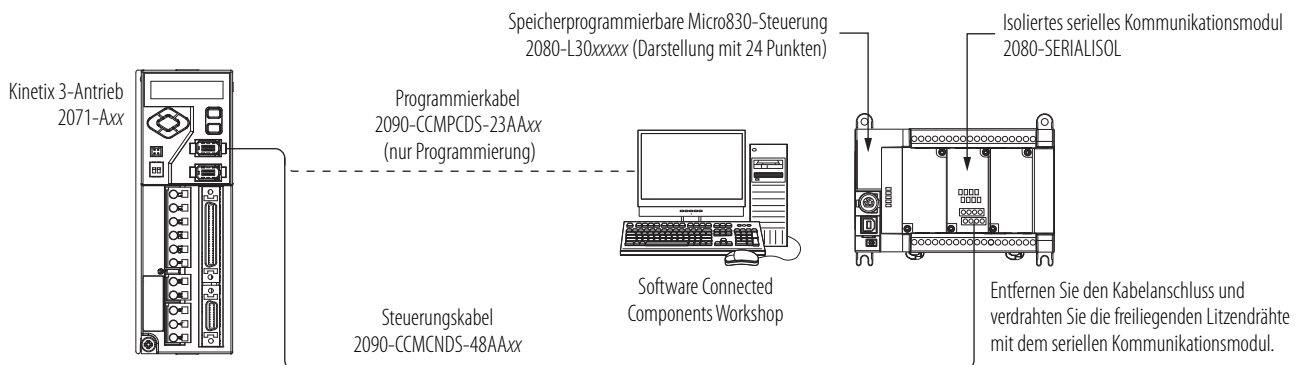


Kinetix 3-Konfiguration (Modbus-Steuerung)



(1) Könnte auch eine MicroLogix 1100-Steuerung sein (Bestellnummer 1763-L16xxx).

Kinetix 3-Konfiguration (Kommunikationsmodul 2080-SERIALISOL)



Drehbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese Drehmotorfamilien sind kompatibel mit Kinetix 3-Servoantrieben.

Drehmotorfamilie	Seite
Motoren mit geringer Eigenträgheit der TL-Serie (Serie TLY)	160
Motor mit geringer Eigenträgheit der TL-Serie (Serie TL)	161

Informationen zu Kinetix 3-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Drehmoment/Drehzahl-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM005](#), Kinetix 3 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG

Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Motor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie TLY mit Kinetix 3-Antrieben

Leistungsspezifikationen (ohne Bremse) mit Kinetix 3-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
TLY-A120x	6000 ⁽¹⁾	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) Gilt für TLY-AxxxT-H-Motoren mit Inkrementalfeedback. Die TLY-AxxxP-B-Motoren mit High-Resolution-Absolut-Encodern sind für 5000 U/min ausgelegt.

Leistungsspezifikationen (mit Bremse) mit Kinetix 3-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
TLY-A120x	6000 ⁽¹⁾	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) Gilt für TLY-AxxxT-H-Motoren mit Inkrementalfeedback. Die TLY-AxxxP-B-Motoren mit High-Resolution-Absolut-Encodern sind für 5000 U/min ausgelegt.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie TL mit Kinetix 3-Antrieben

Leistungsspezifikationen (ohne Bremse) mit Kinetix 3-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
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

Leistungsspezifikationen (mit Bremse) mit Kinetix 3-Antrieben

Motor Bestellnr.	Max. Drehzahl U/min	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstands- moment Nm	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Spitzenbrems- moment des Systems Nm	Motorbemessungs- leistung kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Linearbewegung – Leistungsspezifikationen

Diese linearen Achssteuerungsfamilien sind kompatibel mit Kinetix 3-Servoantrieben.

Familie	Seite
Integrierte Linearantriebe der LDAT-Serie	162
Integrierte Lineareinheiten der MP-Serie (Serie MPAS)	165
Elektrozylinder der TL-Serie (Serie TLAR)	165
Linearmotoren der LDC-Serie mit Eisenkern	166
Linearmotoren der LDL-Serie ohne Eisenkern	167

Informationen zu Kinetix 3-Antriebssystemkombinationen mit einer Auswahl an Kabelbestellnummern und Kraft/Geschwindigkeits-Kurven finden Sie in der Publikation [GMC-RM005](#), Kinetix 3 Drive Systems Design Guide.

WICHTIG

Diese Systemkombinationen umfassen nicht alle möglichen Aktor/Antriebs-Kombinationen. Bitte überprüfen Sie die Kompatibilität mithilfe der Software Motion Analyzer. Diese kann über folgenden Link heruntergeladen werden:

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Leistungsspezifikationen für Motoren der LDAT-Series mit Kinetix 3-Antrieben

Leistungsspezifikationen (Baugröße 30) mit Kinetix 3-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Klasse
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	

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 50) mit Kinetix 3-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Klasse
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		1,01					
LDAT-S052010-EBx ... LDAT-S052050-EBx	2,6	3,1		11,4		0,50	2071-AP4

Leistungsspezifikationen (Baugröße 50) mit Kinetix 3-Antrieben (Fortsetzung)

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Klasse
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	22,7

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 70) mit Kinetix 3-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 100) mit Kinetix 3-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen (Baugröße 150) mit Kinetix 3-Antrieben

Linearantrieb Bestellnr.	Max. Geschwindigkeit 230 V AC m/s	Dauerstillstandsstrom A 0–Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0–Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennausgang 230 V AC kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Klasse
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie MPAS mit Kinetix 3-Antrieben

Lineareinheit Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems Nm	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) ⁽¹⁾	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-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	
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) Aufgrund der kurzen Verfahrswege vieler dieser Einheiten und der erforderlichen Distanz zum Erreichen einer maximalen Geschwindigkeit von 5000 mm/s, ist die maximale Geschwindigkeit dieser Einheiten oft geringer als 5000 mm/s. Informationen zur maximalen Geschwindigkeit jeder dieser Lineareinheiten abhängig von der Hublänge finden Sie in der Publikation [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der Serie TLAR mit Kinetix 3-Antrieben

Leistungsspezifikationen (ohne Bremse) mit Kinetix 3-Antrieben

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
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

Leistungsspezifikationen (mit Bremse) mit Kinetix 3-Antrieben

Elektrozylinder Bestellnr.	Max. Drehzahl mm/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Nennleistung Motorausgang kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der LDC-Series mit Kinetix 3-Antrieben

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstandsstrom ⁽¹⁾ A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems ⁽¹⁾ N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungsleistung des Linearmotors kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
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) Die Werte stellen den Bereich zwischen keiner Kühlung (niedriger Wert) und Wasserkühlung (hoher Wert) dar.

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Leistungsspezifikationen für Motoren der LDL-Series mit Kinetix 3-Antrieben

Linearmotor Bestellnr.	Max. Drehzahl m/s	Dauerstillstandsstrom A 0-Sp.	Dauerstillstandskraft des Systems N	Max. Stillstandsstrom des Systems A 0-Sp.	Max. Stillstandskraft des Systems N	Bemessungs- leistung des Linear- motors kW	Kinetix 3-Antriebe der 200-V-Serie
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
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

Die Daten und Kurven zur Leistungsspezifikation stellen die nominale Systemleistung eines typischen Systems mit Motor bei 40 °C und Antrieb bei 50 °C Umgebungstemperatur sowie Nennnetzspannung dar. Weitere Informationen zu Umgebungs- und Netzbedingungen finden Sie in der Software Motion Analyzer.

Notizen:

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 und Ultra sind Marken von Rockwell Automation, Inc.

Marken, die nicht Rockwell Automation gehören, sind Eigentum der entsprechenden Unternehmen.

www.rockwellautomation.com

Hauptverwaltung für Antriebs-, Steuerungs- und Informationslösungen

Amerika: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204 USA, Tel: +1 414 382 2000, Fax: +1 414 382 4444

Europa/Naher Osten/Afrika: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleetlaan 12a, 1831 Diegem, Belgien, Tel: +32 2 663 0600, Fax: +32 2 663 0640

Asien/Australien/Pazifikraum: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, China, Tel: +852 2887 4788, Fax: +852 2508 1846

Deutschland: Rockwell Automation GmbH, Parsevalstraße 11, 40468 Düsseldorf, Tel: +49 (0)211 41553 0, Fax: +49 (0)211 41553 121

Schweiz: Rockwell Automation AG, Industriestrasse 20, CH-5001 Aarau, Tel: +41(62) 889 77 77, Fax: +41(62) 889 77 11, Customer Service – Tel: 0848 000 277

Österreich: Rockwell Automation, Kotzinastraße 9, A-4030 Linz, Tel: +43 (0)732 38 909 0, Fax: +43 (0)732 38 909 61