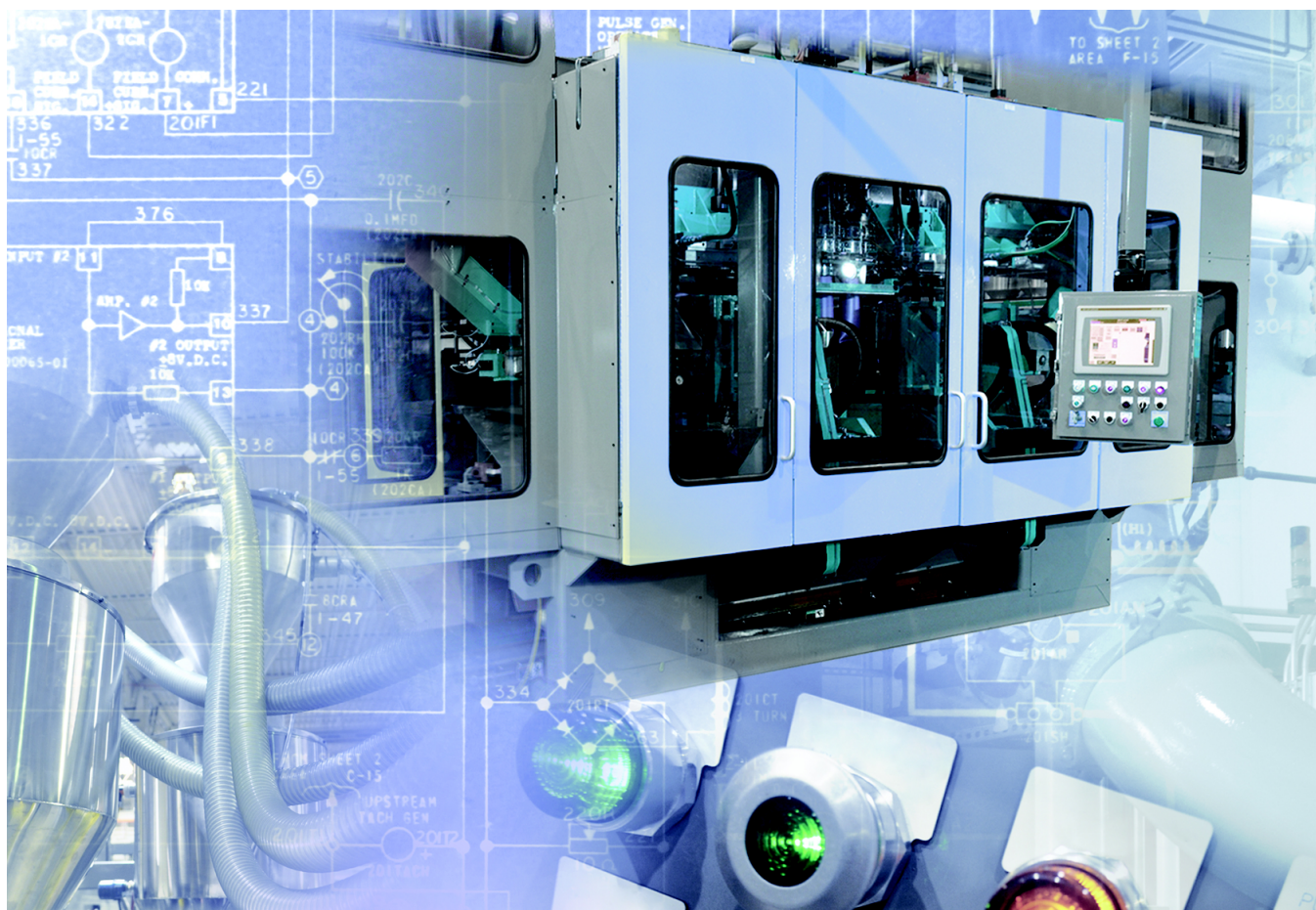


Controllo assi Kinetix

Servomotori rotativi
Motori lineari
Attuatori lineari

Servoazionamenti
Moduli di controllo assi Logix5000
Accessori di controllo assi



Specifiche
dei prodotti

[Controllo assi rotativo Kinetix](#)
[Controllo assi lineare Kinetix](#)
[Servoazionamenti Kinetix](#)
[Accessori per il controllo assi Kinetix](#)

Guide di progettazione

[Sistemi di azionamento Kinetix 5500](#)
[Sistemi di azionamento Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500](#)
[Sistemi di azionamento Kinetix 300/350](#)
[Sistemi di azionamento Kinetix 3](#)

LISTEN.
THINK.
SOLVE.™

Sommario

Argomento	Contenuto	Pagina
Controllo assi Kinetix	Introduzione a Kinetix® Integrated Motion, come usare questa guida alla selezione e informazioni su altre risorse per le specifiche e la selezione dei prodotti.	5
Confronto delle caratteristiche dei prodotti	Tabelle di confronto dei prodotti per motori rotativi, motori lineari, attuatori lineari e servoazionamenti.	21
Servoazionamenti Kinetix 5500	Famiglia di servoazionamenti monoasse, multiasse a sbarra condivisa, Integrated Motion su EtherNet/IP e accessori per azionamenti Serie 2198. Controllo Safe Torque-Off (STO). <ul style="list-style-type: none"> Servoazionamenti 2198-Hxxx-ERS: Controllo STO cablato, PLd, Categoria 3 (EN ISO 13849) e SIL CL2 (IEC 61508, EN 61800-5-2 ed EN 62061) Servoazionamenti 2198-Hxxx-ERS2: Controllo STO integrato, PLe, Categoria 3 (EN ISO 13849) e SIL CL3 (IEC 61508, EN 61800-5-2 ed EN 62061) 	31
Servoazionamenti modulari Kinetix 6200	Famiglia di servoazionamenti modulari multiasse con Integrated Motion su interfaccia SERCOS. Il sistema di azionamento comprende i moduli di potenza Serie 2094 e i moduli di controllo Safe-Speed o Safe Torque-Off. <p>Compatibile con il sistema integrato servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M La famiglia IDM multiasse con Integrated Motion su interfaccia SERCOS include il modulo interfaccia di potenza (IPIM) IDM e fino a 16 unità IDM su un singolo collegamento a margherita. Controllo Safe Torque-Off.</p>	67
Servoazionamenti modulari Kinetix 6500	Famiglia di servoazionamenti modulari multiasse con Integrated Motion su EtherNet/IP. Il sistema di azionamento comprende i moduli di potenza Serie 2094 e i moduli di controllo Safe-Speed o Safe Torque-Off.	
Servoazionamenti multiasse Kinetix 6000	Famiglia di servoazionamenti multiasse con Integrated Motion su interfaccia SERCOS, comprendente moduli IAM (convertitore) e AM (inverter) e controllo Safe-Off. <p>Compatibile con il sistema integrato servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M La famiglia IDM multiasse con Integrated Motion su interfaccia SERCOS include il modulo interfaccia di potenza (IPIM) IDM e fino a 16 unità IDM su un singolo collegamento a margherita. Controllo Safe Torque-Off.</p>	91
Servoazionamenti Kinetix 300 EtherNet/IP a movimento indicizzato	Famiglia di azionamenti a movimento indicizzato monoasse per EtherNet/IP ed accessori per azionamenti Serie 2097. Controllo Safe Torque-Off.	127
Servoazionamenti Kinetix 350 EtherNet/IP monoasse	Famiglia di servoazionamenti monoasse con Integrated Motion su EtherNet/IP e accessori per servoazionamenti Serie 2097. Controllo Safe Torque-Off.	
Servoazionamenti Kinetix 3 Component	Famiglia di servoazionamenti Component a movimento indicizzato monoasse e accessori per servoazionamenti Serie 2071.	157

Rockwell Automation offre prodotti e opzioni aggiuntivi non descritti in questa guida alla selezione. Per ulteriori informazioni sui prodotti, accedere ai collegamenti alla documentazione riportati sulla copertina, al sommario della sezione di selezione a [pagina 3](#) e ai collegamenti in [Altre risorse](#) a [pagina 19](#), oltre che all'interno di questa guida alla selezione.

Tra i prodotti di controllo assi Kinetix non inclusi in questa guida alla selezione, ma supportati con specifiche prodotto, esempi di selezione e curve prestazionali di sistema sono inclusi i seguenti:

- Servoazionamenti multiasse Kinetix 2000
- Servoazionamenti Kinetix 7000 di potenza elevata
- Servoazionamenti digitali Ultra™ 3000

Per assistenza e per la convalida delle selezioni finali dei prodotti, si consiglia di utilizzare lo strumento Integrated Architecture™ Builder, disponibile all'indirizzo <http://www.rockwellautomation.com/en/e-tools/configuration.html>.

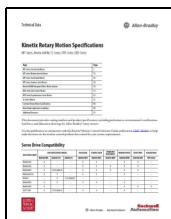
Opzioni aggiuntive sui prodotti sono disponibili tramite Encompass™, il nostro programma di riferimento per i prodotti di terze parti. Per ulteriori informazioni sul programma Encompass, consultare <http://www.rockwellautomation.com/encompass>.

Guida alla selezione del sistema di controllo assi Kinetix

Ogni pubblicazione inclusa nel pacchetto è concepita per soddisfare un'esigenza specifica. Questa guida alla selezione ha lo scopo di semplificare la scelta iniziale dei prodotti di controllo assi più indicati per i requisiti del sistema in uso. Questa pubblicazione offre una panoramica dei servoazionamenti, dei motori, degli attuatori e degli accessori di controllo assi Kinetix. Fare riferimento alle informazioni che seguono per trovare le pubblicazioni che forniscono specifiche dettagliate dei prodotti, esempi di sistema, combinazioni di cavi e curve prestazionali per il sistema di controllo assi in uso.

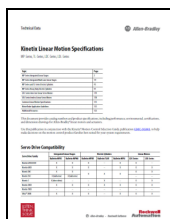
Specifiche dei prodotti?

Queste pubblicazioni di dati tecnici forniscono dimensioni, certificazioni e specifiche elettriche, ambientali e di peso.



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

- Servomotori Kinetix VP (Serie VPL, VPF e VPS)
- Servomotori MP-Series™ (Serie MPL, MPM, MPF e MPS)
- Sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M (Serie MDF)
- Servomotori Direct Drive RDD-Series™
- Servomotori asincroni HPK-Series™
- Servomotori TL-Series™



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

- Attuatori lineari integrati LDAT-Series
- Slitte lineari MP-Series (Serie MPAS e MPMA)
- Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAE e TLAR)
- Cilindri elettrici per uso gravoso MP-Series (Serie MPAL)
- Motori lineari LDC-Series™ con nucleo di ferro
- Motori lineari LDL-Series™ senza ferro



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

- Servoazionamenti Kinetix 5500
- Servoazionamenti modulari Kinetix 6200 e Kinetix 6500
- Servoazionamenti multiasse Kinetix 6000
- Servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350 con EtherNet/IP
- Servoazionamenti Kinetix 3 Component
- Servoazionamenti multiasse Kinetix 2000
- Servoazionamenti Kinetix 7000 a potenza elevata
- Servoazionamenti digitali Ultra3000

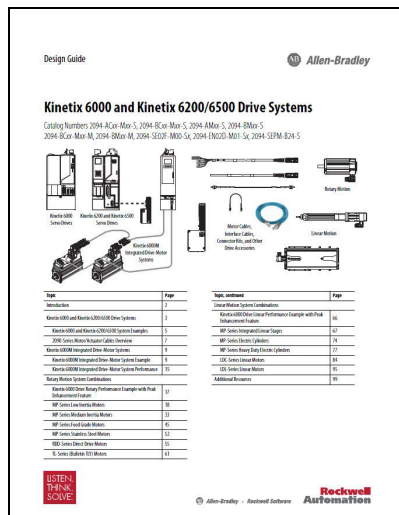


Kinetix Motion Accessories Specifications Technical Data, pubblicazione [GMC-TD004](#)

- Cavi motore e d'interfaccia
- Combinazioni di cavi per servoazionamento e motore/attuatore
- Kit di connettori
- Componenti di potenza

Numeri di catalogo, esempi e curve prestazionali in base al sistema?

Le pubblicazioni di guida alla progettazione del sistema supportano la selezione dei numeri di catalogo del modulo di servoazionamento, degli accessori di alimentazione, dei kit connettori, dei cavi motore e d'interfaccia necessari (specifici del servoazionamento) per il sistema di controllo assi di servoazionamento e motore/attuatore. Sono incluse le specifiche delle prestazioni dei sistemi, le curve coppia/velocità (motori rotativi) e le curve forza/velocità (attuatori lineari).



Pubblicazioni di guida alla progettazione delle famiglie di servoazionamenti

- Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, pubblicazione [GMC-RM009](#)
- Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, pubblicazione [GMC-RM003](#)
 - Include i sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M
- Kinetix 300/350 Drive Systems Design Guide, pubblicazione [GMC-RM004](#)
- Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, pubblicazione [GMC-RM005](#)
- Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide, pubblicazione [GMC-RM006](#)
- Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide, pubblicazione [GMC-RM007](#)
- Ultra3000 Drive Systems Design Guide, pubblicazione [GMC-RM008](#)

All'interno di ogni pubblicazione

- Determinazione delle esigenze (numeri di catalogo)
 - Componenti dei servoazionamenti
 - Accessori necessari
 - Accessori opzionali
- Esempi di sistema di azionamento
- Combinazioni di cavi motore/attuatore
- Dati prestazionali servoazionamento e motore/attuatore
- Curve prestazionali sistemi rotativi e lineari

Note:

Kinetix Integrated Motion

Le offerte Kinetix Integrated Motion fanno parte del sistema Architettura Integrata di Rockwell Automation®. Il sistema Architettura Integrata riunisce un'ampia gamma di prodotti ad alte prestazioni, integrati nel software RSLogix™ 5000 e nell'applicazione Studio 5000 Logix Designer™, che semplificano e migliorano la progettazione, il funzionamento e la manutenzione delle macchine.

Integrated Motion su EtherNet/IP utilizza la tecnologia CIP Motion e CIP Sync di ODVA, realizzata sulla base del protocollo CIP (Common Industrial Protocol). Questi standard globali contribuiscono a garantire uniformità e interoperabilità. La topologia EtherNet standard non modificata consente di gestire in modo efficace flussi informativi e di controllo in tempo reale per una migliore ottimizzazione a livello di impianto, di assumere decisioni meglio informate e di incrementare le prestazioni. La sincronizzazione temporale di servozionamenti, I/O e altri dispositivi compatibili con EtherNet/IP contribuisce a risolvere le sfide poste dalle applicazioni più complesse.

Integrated Motion su SERCOS (Serial Real-time Communications System) è un'interfaccia controllore/servozionamento che utilizza cavi in fibra ottica immuni ai disturbi. Un singolo anello in fibra ottica funge da unica interfaccia tra il controllo e l'azionamento. L'anello sostituisce il costoso cablaggio di comando e feedback, riducendo sia i tempi di installazione che i costi di cablaggio. L'interfaccia SERCOS offre funzioni avanzate di diagnostica e reportistica dei processi.

Kinetix Integrated Motion offre il vantaggio di una perfetta integrazione tra controllori Logix5000™ Allen-Bradley® (ControlLogix®, GuardLogix® e CompactLogix™), reti ad elevate prestazioni (EtherNet/IP e SERCOS) e un'ampia scelta di attuatori lineari, convertitori di frequenza, servozionamenti, motori lineari e rotativi Allen-Bradley. Il software RSLogix 5000 e l'applicazione Logix Designer offrono una vasta serie di strumenti avanzati di controllo assi per attività di programmazione, configurazione, messa in servizio, diagnostica e manutenzione. La configurazione basata sui numeri di catalogo velocizza e semplifica la messa in servizio dei sistemi di controllo assi, mentre un'ampia libreria di istruzioni motion fornisce le funzionalità richieste da qualsiasi applicazione.

Kinetix Integrated Motion comprende varie famiglie di servozionamenti, motori e attuatori, per applicazioni monoasse e multiasse. Questi sistemi offrono:

- Servozionamenti con potenza da 50 W a 149 kW
 - Famiglia di servozionamenti Kinetix 5500
 - Famiglia di servozionamenti monoasse EtherNet/IP Kinetix 350
 - Famiglie di servozionamenti multiasse Kinetix 6000 e Kinetix 6200 (interfaccia SERCOS) e Kinetix 6500 (rete EtherNet/IP)
 - Sistemi integrati servozionamento-motore Kinetix 6000M
- Una scelta di reti con interfaccia SERCOS o EtherNet/IP
- Un'ampia gamma di motori rotativi, motori Direct Drive rotativi, motori lineari e attuatori/slitte lineari.
 - I motori offrono un ampio intervallo di valori di coppia continua, da 0,10 N•m fino a 955 N•m
 - Gli attuatori lineari offrono forze di picco fino a 14.679 N
- La tecnologia Smart Motor, che consente l'identificazione automatica del motore, per velocizzare e semplificare la configurazione e la messa in servizio
- Un pacchetto software unico, RSLogix 5000 o ambiente Studio 5000®, con supporto completo di configurazione, programmazione, messa in servizio, diagnostica e manutenzione di servozionamenti
- Potenti strumenti di controllo assi online, che includono andamento dati in tempo reale, editor grafico profili PCAM e TCAM, messa a punto automatica e manuale e diagnostica avanzata dei servozionamenti
- Funzionalità plug-and-run di sostituzione automatica dei dispositivi (ADR) per servozionamenti/motori/attuatori
- Software Motion Analyzer, per la configurazione completa dell'applicazione di controllo assi e per l'analisi, l'ottimizzazione, la selezione e la convalida del sistema di controllo assi Kinetix



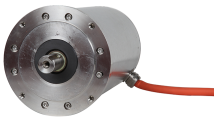
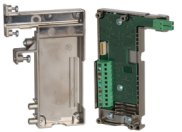
Piattaforma Connected Components

Connected Components è inclusa nell'offerta Machine Solutions di Rockwell Automation e rappresenta una soluzione di controllo preferenziale per i costruttori di macchine che forniscono macchine stand-alone a costo contenuto. Connected Components fornisce le funzioni di controllo che occorrono a soddisfare i requisiti delle macchine e dell'utente finale, contribuendo nel contempo a migliorare l'efficienza operativa. Vari set di strumenti tecnici e applicativi facilitano la progettazione e l'installazione, con l'interoperabilità dell'ampia gamma di prodotti classe Component.

Il servozionamento Kinetix 3 Component fornisce una soluzione di controllo assi per i costruttori di macchine che producono volumi elevati di apparecchiature a costi contenuti. Il servozionamento Component è in grado di applicare il livello di controllo più appropriato per l'applicazione, senza aggiungere complessità. I sistemi possono includere comandi seriali dai controllori MicroLogix™ o Micro800®, oppure cablaggio discreto direttamente al sensore o al controllore con i motori a bassa inerzia TL-Series™.

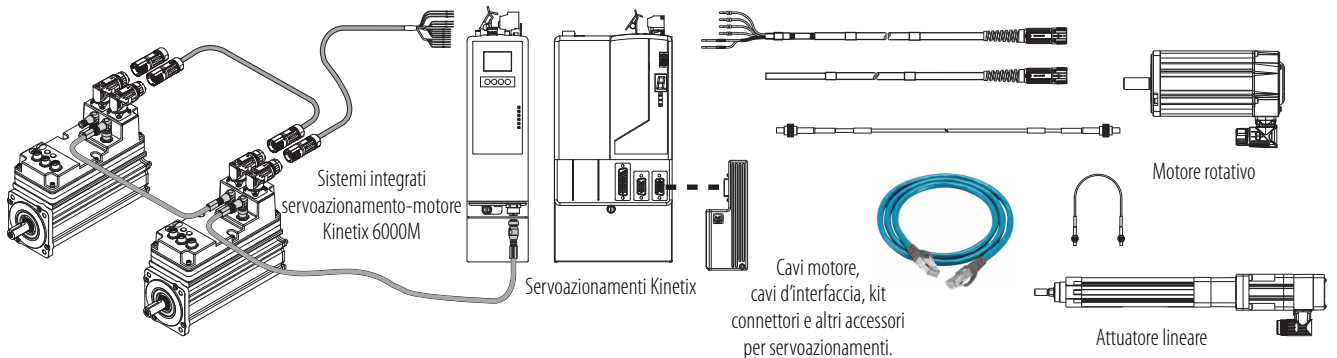
Novità

Di seguito, sono descritti i nuovi prodotti Kinetix di controllo assi.

Prodotti di controllo assi	Descrizione	Fare riferimento a
 <p>Servozionamenti Kinetix 5500 e servomotori Kinetix VP</p>	<p>I servozionamenti Kinetix 5500 e i servomotori Kinetix VP a bassa inerzia forniscono una soluzione di controllo assi conveniente che garantisce prestazioni elevate ed espandibilità, con avvolgimenti motore corrispondenti alle taglie degli azionamenti per il dimensionamento ottimizzato del sistema. Un solo cavo tra motore e servozionamento semplifica il sistema e riduce i costi.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Prestazioni elevate in un ingombro ridotto e densità di potenza ottimizzata • Funzionamento monoasse per ridurre complessità e costi • Connettività flessibile dell'alimentazione in configurazioni multiasse a sbarra condivisa <ul style="list-style-type: none"> – CA condivisa – CC condivisa – CA/CC condivisa e configurazioni ibride • Integrated Motion e sicurezza integrata su EtherNet/IP • Servozionamenti 2198-Hxxx-ERS: controllo Safe Torque-Off cablato, PLd, Categoria 3; SIL CL2 • Servozionamenti 2198-Hxxx-ERS2: controllo Safe Torque-Off integrato, PLe, Categoria 3; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> • Pagina 10 per una presentazione dei motori Kinetix VP (Serie VPL, VPF e VPS). • Pagina 31 per una presentazione dei servozionamenti Kinetix 5500. • Pagina 44 per le specifiche prestazionali dei servozionamenti Kinetix 5500 e dei motori Kinetix VP (Serie VPL).
 <p>Servomotori idonei all'uso in campo alimentare Kinetix VP (Serie VPF)</p>	<p>I motori Kinetix VP (Serie VPF) idonei all'uso in campo alimentare uniscono le caratteristiche dei servomotori a bassa inerzia Serie VPL a quelle specificamente mirate a rispondere alle esigenze esclusive di una serie di applicazioni del settore alimentare e bevande.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Possibilità di configurare opzioni di avvolgimento, freni e feedback encoder • IP66/IP67 con tenuta d'albero (standard) e connettore cavi stagno • Rivestimento epossidico idoneo all'uso in campo alimentare 	<ul style="list-style-type: none"> • Pagina 10 per una presentazione dei motori Serie VPF idonei all'uso in campo alimentare. • Pagina 47 per le specifiche prestazionali dei servozionamenti Kinetix 5500 e dei motori Kinetix VP (Serie VPF).
 <p>Servomotori in acciaio inossidabile Kinetix VP (Serie VPS)</p>	<p>I servomotori Kinetix VP (Serie VPS) in acciaio inossidabile sono basati sulla collaudata tecnologia MP-Series e possono essere utilizzati in ambienti soggetti a lavaggio come tipici dell'industria alimentare, nei birrifici e nei settori caseario, farmaceutico, sanitario e cosmetico.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Appositamente studiati per l'uso in ambienti sanitari con applicazioni di lavaggio caustico ad alta pressione • IP69K per lavaggio motori a 83 bar, tenuta d'albero IP66/IP67 e connettore stagno • Esterno cilindrico in acciaio inossidabile serie 300 liscio passivato 	<ul style="list-style-type: none"> • Pagina 10 per una presentazione dei motori Serie VPS in acciaio inossidabile. • Pagina 50 per le specifiche prestazionali dei servozionamenti Kinetix 5500 e dei motori Kinetix VP (Serie VPS).
 <p>Kit di conversione feedback da Hiperface a DSL</p>	<p>Il kit di feedback da Hiperface a DSL 2198-H2DCK converte i segnali di feedback dell'encoder Hiperface a 15 pin in segnali di feedback DSL a 2 pin. Questo kit di conversione può essere utilizzato in installazioni nuove, costituite da servozionamenti Kinetix 5500 e dai motori/attuatori compatibili oppure in installazioni motore/attuatore già esistenti aggiornate con servozionamenti Kinetix 5500.</p> <p>Gli attuatori lineari LDAT-Series e i motori/attuatori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).</p>	<ul style="list-style-type: none"> • Pagina 44 per le specifiche prestazionali dei servozionamenti Kinetix 5500 con motori rotativi MP-Series. • Pagina 55 per le specifiche prestazionali dei servozionamenti Kinetix 5500 con attuatori lineari MP-Series e LDAT-Series.

Selezione di un sistema di controllo assi Kinetix

I sistemi di controllo assi richiedono generalmente una scelta di componenti da diverse categorie di prodotti Allen-Bradley per il controllo assi.



Utilizzo del software Motion Analyzer

Il software Motion Analyzer è uno strumento di configurazione completo utilizzato per l'analisi, l'ottimizzazione, la selezione e la convalida del sistema di controllo assi Kinetix. Dato un qualsiasi servoazionamento e motore/attuatore compatibile, Motion Analyzer fornisce i dati necessari a determinare la combinazione ottimale di servoazionamento e motore/attuatore per un'applicazione.

È anche possibile utilizzare il software Motion Analyzer per generare la distinta base e ricevere un elenco dettagliato di componenti del sistema con i numeri di catalogo e le descrizioni dei prodotti.

Specifiche motore e servoazionamento

Motore selezionato

Servoazionamento selezionato

Curva prestazionale coppia/velocità

Distinta base (BOM) generata

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-SSNA3B3	1	Shaft Seal Kit	NA	NA
Configuration Total :					00.00
Item	Part No	Quantity	Description	Price (0)	Amount (0)
1	2090-K6CK-D15M	1	Low Profile Connector Kit Motor Fdbk 15 pin Male	NA	NA
2	1202-C10	2	Drive-to-drive safety cable for connections between...	NA	NA
3	1202-C02	1	Drive-to-drive safety cable for connecting single-wid...	NA	NA
4	1756-M03SE	1	Control System, 1756-M03SE SERCOS Module	NA	NA
Software & Accessories Total :					00.00

È possibile scaricare il software all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Caratteristiche di Motion Analyzer

Motion Analyzer facilita il processo di progettazione e valutazione delle macchine rendendolo più rapido, semplice e preciso. Motion Analyzer offre funzionalità per processi decisionali basati sui fatti e per l'ottimizzazione della progettazione, consentendo ai costruttori di macchine di:

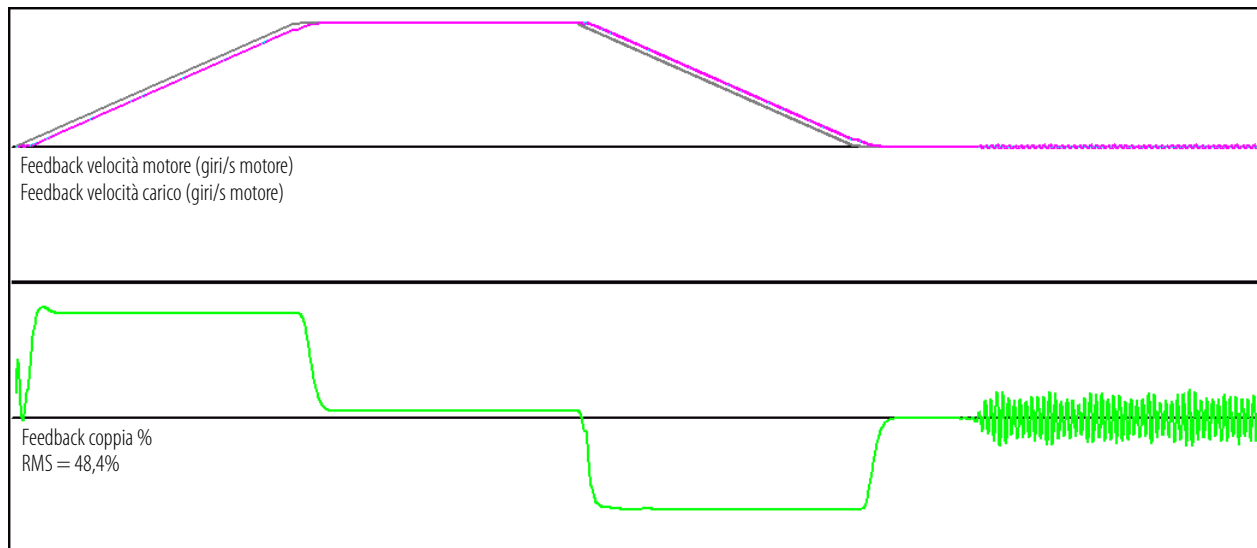
- ridurre i rischi di progettazione dei sistemi di controllo assi;
- ridurre i tempi dalla progettazione alla consegna delle macchine;
- ottimizzare costi e dimensioni dei sistemi di controllo assi;
- migliorare prestazioni e affidabilità delle macchine;
- creare una distinta base.

Il software Motion Analyzer comprende l'intera gamma di prodotti e funzionalità di controllo assi Kinetix.

Cilindri elettrici MP-Series – offrono una soluzione lineare già pronta, senza necessità di sfogliare cataloghi alla ricerca di componenti adatti tra viti a sfere, cinghie dentate, pulegge e cuscinetti. Nessun dato meccanico da inserire: sono sufficienti i dati del carico ed il profilo del movimento. I risultati prodotti comprendono anche una stima della durata L_{10} .



Simulazione di messa a punto – è uno strumento che aiuta a prevedere il comportamento della macchina in condizioni reali. Emula la messa a punto di un asse in RSLogix 5000 o nell'applicazione Logix Designer (inclusa la modalità di messa a punto automatica) e quindi simula il comportamento del carico, del motore e del servoazionamento. Tiene in considerazione l'elasticità o il gioco per ottenere una simulazione realistica.



Analisi alimentazione di rete variabile – è particolarmente utile per i costruttori che esportano macchine in altri paesi.

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	

Previsione prestazioni termiche motore – prende in considerazione la temperatura ambiente del motore per verificare le prestazioni del motore in condizioni di temperatura estremamente elevata.

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	

Analisi efficienza – consente di individuare i punti di consumo della coppia prodotta dal motore.



Shows most losses here

Efficiency Analysis

Torque | Power | Energy

Peak Torque Analysis | RMS Torque Analysis

Segment Number: 1 of 3 (Critical Segment)

Gear Losses	40%	
Trans_1 Inertia	9%	
Trans_2 Inertia	7%	
Motor Losses	6%	
Motor Inertia	3%	
Gear Inertia	1%	

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

Motion Analyzer aiuta anche a generare una distinta base (BOM). Grazie all’approccio basato su regole, la scelta corretta di servoazionamento, motore, cavi, connettori I/O e altri accessori è rapida e senza errori.

È possibile produrre la distinta base di un sistema o di selezioni basate sui risultati della configurazione di motore/attuatore e servoazionamento, calcolati da Motion Analyzer.

Al termine è possibile stampare la distinta base o esportare il file BOM in un file Microsoft Word o Excel.

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

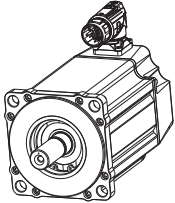
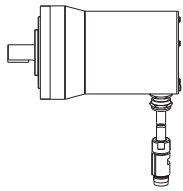
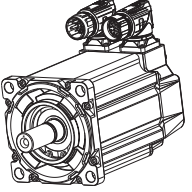
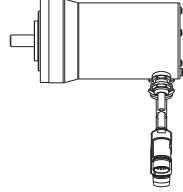
Step 6: Motor/Actuator Feedback Cable

Feedback Cable with molded connectors Cable Length: None

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

È possibile scaricare il software Motion Analyzer all’indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

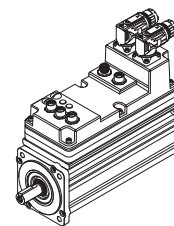
Selezione di una famiglia di prodotti di controllo assi rotativo

<p>Servomotori Kinetix VP</p> <ul style="list-style-type: none"> • Sviluppatisi per adattarsi alle taglie dei servoazionamenti Kinetix 5500, per il dimensionamento ottimizzato del sistema • Tecnologia a cavo singolo • Motori da 200 V e 400 V • Estremità d'albero con foro filettato • Encoder di posizione assoluto multigiro e monogiro ad alta risoluzione 		
<p>I servomotori a bassa inerzia Kinetix VP (Serie VPL) sono basati sulla collaudata tecnologia MP-Series che garantisce prestazioni dinamiche, maggiore affidabilità e volumi di produzione superiori.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Magneti alle terre rare a elevata energia • Connettore DIN SpeedTec, rotazione di 325° • IP66 con tenuta d'albero opzionale e connettore stagno • Coppia di stallo continua da 0,46 a 33 N•m 	<p>I servomotori ideati all'uso in campo alimentare Kinetix VP (Serie VPF) soddisfano i requisiti del settore alimentare grazie a una vernice idonea per uso alimentare e alla presenza di una tenuta d'albero, di dispositivi di fissaggio non soggetti a corrosione e a un albero in acciaio inossidabile.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Possibilità di configurare opzioni di avvolgimento, freni e feedback encoder • Rivestimento epossidico idoneo all'uso in campo alimentare • IP66/IP67 con tenuta d'albero (standard) e connettore stagno • Coppia di stallo continua da 0,93 a 19 N•m 	
<p>Motori Kinetix VP (Serie VPS) in acciaio inossidabile per ambienti con lavaggi ad alta pressione.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Appositamente studiati per l'uso in ambienti sanitari con applicazioni di lavaggio caustico ad alta pressione • Esterno cilindrico in acciaio inossidabile serie 300 liscio passivato • Conformità alla norma NSF/ANSI 169 • Prolunghe cavi, 5 m • IP69K per lavaggio a 83 bar, tenuta d'albero IP66/IP67 (standard) e connettore stagno • Coppia di stallo continua da 8,1 a 21,0 N•m 		
<p>Servomotori MP-Series</p> <ul style="list-style-type: none"> • Motori da 200 V e 400 V • Estremità d'albero con foro filettato • Encoder di posizione assoluto multigiro e monogiro ad alta risoluzione 		<p>I motori MP-Series (Serie MPL) a bassa inerzia offrono dimensioni del motore ridotte, assicurando allo stesso tempo una coppia notevolmente superiore, per soddisfare i requisiti stringenti dei sistemi di controllo assi ad alte prestazioni.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Magneti alle terre rare ad elevata energia • IP66 con tenuta d'albero opzionale e connettori stagni • Coppia di stallo continua di 0,26...163 N•m
<p>I motori ideati all'uso in campo alimentare MP-Series (Serie MPF) soddisfano i requisiti del settore alimentare grazie a una vernice idonea per uso alimentare e alla presenza di una tenuta d'albero, di dispositivi di fissaggio non soggetti a corrosione e a un albero in acciaio inossidabile.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Possibilità di configurare opzioni di avvolgimento, freni e feedback encoder • Rivestimento epossidico idoneo all'uso in campo alimentare • IP66/IP67 con tenuta d'albero (standard) e connettori per cavi stagni • Coppia di stallo continua da 1,6 a 19,4 N•m 	<p>I motori MP-Series (Serie MPM) a media inerzia sono indicati per applicazioni con maggiore inerzia.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Più opzioni di velocità dell'avvolgimento • Magneti alle terre rare ad elevata energia • IP67 con tenuta d'albero opzionale e connettori stagni • Coppia di stallo continua da 2,18 a 62,8 N•m 	
<p>Motori MP-Series (Serie MPS) in acciaio inossidabile per ambienti con lavaggi ad alta pressione.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Appositamente studiati per l'uso in ambienti sanitari con applicazioni di lavaggio caustico ad alta pressione • Esterno cilindrico in acciaio inossidabile serie 300 liscio passivato • Certificati e omologati secondo lo standard NSF/ANSI 169 • Prolunghe cavi, 3 m • IP69K per lavaggio a 83 bar, tenuta d'albero IP66/IP67 (standard) e connettori stagni • Coppia di stallo continua da 3,6 a 21,5 N•m 		

Sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M

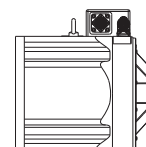
I sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M uniscono il servomotore idoneo all'uso in campo alimentare MP-Series, affidabile e ad alte prestazioni alle tecnologie dei servoazionamenti Kinetix 6000 in un unico pacchetto compatto.

- Vernice conforme USDA per l'uso in campo alimentare, tenuta d'albero IP66 e stessi connettori stagni dei motori MP-Series idonei all'uso in campo alimentare
- Dimensioni standard di flangia e albero dei motori MP-Series della stessa taglia, per facilitare gli aggiornamenti
- Cavi ibridi e di rete possono collegare fino a 16 unità integrate servoazionamento-motore Kinetix 6000M
- Avvolgimenti da 460 V
- Coppia di stallo continua da 3,0 a 7,5 N•m
- Encoder multigiro, posizione assoluta ad alta risoluzione

**Servomotori Direct Drive RDD-Series**

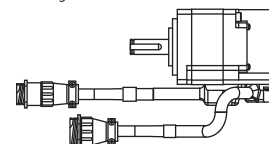
I motori Serie RDB Direct Drive implementano l'accoppiamento diretto al carico, eliminando gli organi di trasmissione meccanici e migliorando le prestazioni e l'efficienza dei sistemi.

- Accoppiamento diretto al carico
- Configurazione in custodia senza cuscinetti
- Avvolgimenti da 460 V, opzioni di avvolgimenti per più velocità
- IP65 con utilizzo di connettori stagni
- Coppia di stallo continua da 32,7 a 426 N•m
- Encoder EnDat 2.2 Heidenhain multigiro e monogiro ad alta risoluzione

**Servomotori TL-Series**

I servomotori Serie TL e TLY ad alte prestazioni abbinano le dimensioni compatte all'elevata densità di coppia per fornire una notevole potenza in un ingombro ridotto.

- Dimensioni compatte, densità di coppia elevata, magneti alle terre rare ad elevata energia
- Avvolgimenti da 230 V in taglie metriche e NEMA
- IP65 con tenuta d'albero opzionale
- Coppia di stallo continua da 0,086 a 5,42 N•m
- Opzioni encoder di posizione assoluta o incrementale multigiro (con batteria tampone) ad alta risoluzione



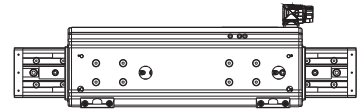
Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di motori, consultare la sezione Servomotori rotativi a [pagina 21](#).
Per le specifiche dei prodotti, consultare la pubblicazione [GMC-TD001](#), Kinetix Rotary Motion Specifications Technical Data.

Selezione di una famiglia di prodotti di controllo assi lineare

Attuatori lineari integrati LDAT-Series

L'attuatore lineare LDAT-Series è un attuatore lineare affidabile e ad alta velocità con una guida lineare integrata in grado di spingere, tirare o trasportare un carico.

- Aumento dell'affidabilità grazie alla tecnologia Direct-Drive con singola guida lineare, singolo elemento di usura, cuscinetti lineari a gabbia di sfere ed eliminazione degli elementi di usura associati alla conversione dal movimento rotatorio a quello lineare
- Il cuscinetto lineare integrato consente di trasportare un carico senza dover montare e allineare cuscinetti esterni
- Metodi e superfici di montaggio di diverso tipo per facilitare l'integrazione in macchina
- Accoppiamento diretto all'elemento da muovere
- Valori elevati di velocità, fino a 5 m/s, ed accelerazione, 49 m/s²
- Forze di picco variabili nella gamma 168...5.469 N

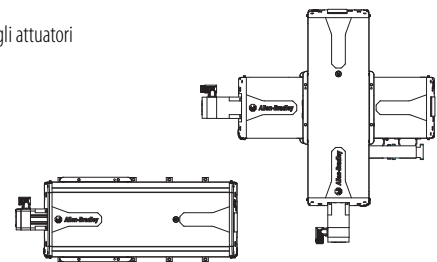


Slitte lineari integrate MP-Series

Le slitte lineari integrate Serie MPAS estendono le prestazioni e l'affidabilità della tecnologia dei servomotori MP-Series agli attuatori lineari tipo slitta, con vite a sfere e a comando diretto.

Le slitte lineari multiasse integrate Serie MPMA ampliano la gamma di attuatori Allen-Bradley a configurazioni multiasse predefinite e preassemblate, per rispondere a esigenze produttive diversificate.

- Funzionamento a 200/230 V e 400/460 V (200/230 V solo per la versione a comando diretto da 150 mm)
- Magneti alle terre rare ad elevata energia
- Il montaggio sulla base e sulla guida consente di impilare gli attuatori con taglia da 200 e 250 mm
- Protezione IP30 con sistema esclusivo di tenuta a membrana di lunga durata
- Forza di stallo continua da 83 a 521 N

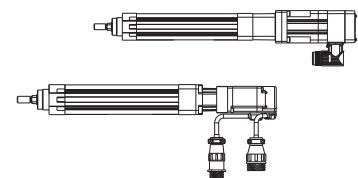


Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di attuatori lineari, consultare la sezione Attuatori lineari a [pagina 26](#).

Cilindri elettrici MP-Series e TL-Series

I cilindri elettrici Serie MPAR e TLAR assicurano alle applicazioni un controllo flessibile dei servomotori, ideale per le soluzioni che richiedono la generazione rapida di forze e il raggiungimento preciso di posizioni. Disponibili in tre taglie di tipo pneumatico ISO 15552 (32, 40 e 63 mm), questi attuatori con asta di pistone in acciaio inossidabile non rotanti, durevoli, silenziosi e a basso consumo costituiscono un eccellente aggiornamento per i sistemi pneumatici.

- Funzionamento a 200/230 V (Serie TLAR)
- Funzionamento a 200/230 V e 400/460 V (Serie MPAR)
- Il design all'avanguardia presenta una struttura a vite a sfere azionata da motori TL-Series (Serie TLY) e MP-Series (Serie MPL)
- I cilindri completamente assemblati e pronti da montare contribuiscono alla riduzione dei tempi di progettazione meccanica, cablaggio e messa in servizio
- Unità completa IP40 (Serie MPAR e TLAR), IP66 (Serie MPAR) per i componenti elettronici, con utilizzo di connettori stagni (Serie 2090)
- Forza di stallo continua di 240...2.000 N



Cilindri elettrici per uso gravoso MP-Series

I cilindri elettrici Serie MPAL per uso gravoso sono attuatori compatti, leggeri e a forza elevata, che offrono un'alternativa conveniente alle soluzioni pneumatiche.

- Funzionamento a 200/230 V e 400/460 V
- Il design avanzato presenta una struttura a vite a rulli e a sfere azionata da motori MP-Series (Serie MPL)
- I cilindri completamente assemblati e pronti da montare contribuiscono alla riduzione dei tempi di progettazione meccanica, cablaggio e messa in servizio
- Disponibili in configurazioni con montaggio standard (frontale anteriore e perno di articolazione anteriore) e con rivestimento per alimenti (frontale anteriore e forcella posteriore)
- IP67 con utilizzo di connettori stagni (Serie 2090)
- Disponibili nelle taglie da 64, 83, 110 e 144 mm con forza di stallo continua di 706...13.122 N

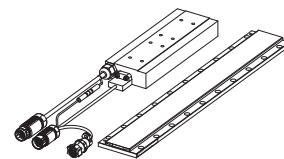


Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di cilindri elettrici, consultare la sezione Attuatori lineari a [pagina 26](#).

Motori lineari LDC-Series con nucleo di ferro

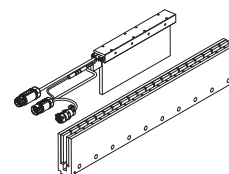
La tecnologia dei motori lineari LDC-Series offre opzioni convenienti per migliorare il rendimento delle macchine, riducendo allo stesso tempo le attività di manutenzione e i tempi di fermo.

- Funzionamento a 200/400 V e 460 V CA (LDC-Series)
- Oscillazione della coppia sul giro <5% della forza continua (LDC-Series)
- Velocità fino a 10 m/s per incrementare la produttività delle macchine
- IP65 e conformità RoHS
- Forza di stallo continua di 74 . . . 2.882 N (LDC-Series)

**Motori lineari LDL-Series senza ferro**

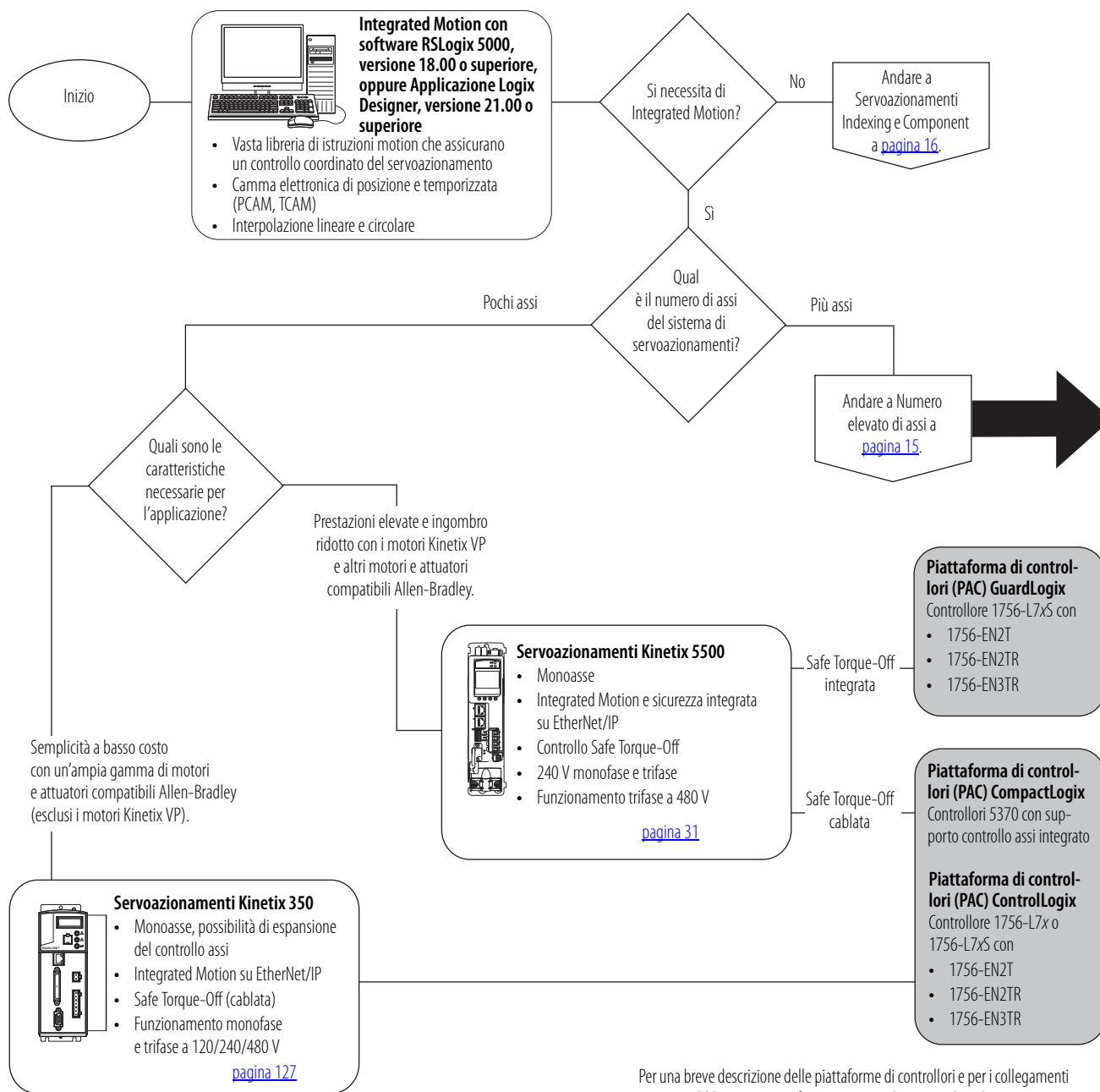
La tecnologia dei motori lineari LDL-Series offre opzioni convenienti per migliorare il rendimento delle macchine, riducendo allo stesso tempo le attività di manutenzione e i tempi di fermo.

- Funzionamento a 230 V CA (LDL-Series)
- Tecnologia anti-impuntamento per un controllo assi uniforme (LDL-Series)
- Velocità fino a 10 m/s per incrementare la produttività delle macchine
- IP65 e conformità RoHS
- Forza di stallo continua di 63 . . . 596 N (LDL-Series)



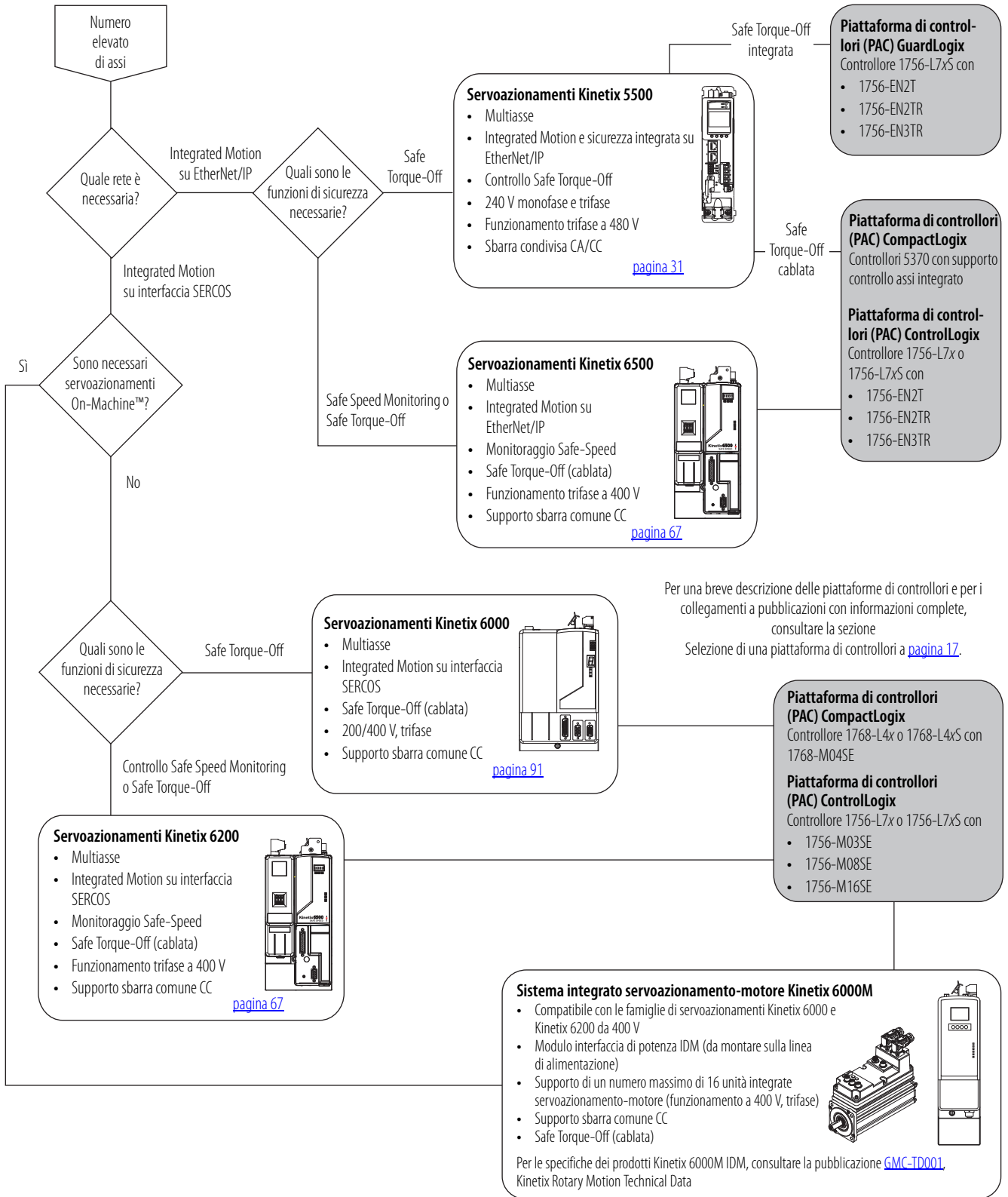
Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di motori lineari, consultare la sezione Servomotori lineari a [pagina 25](#). Per le specifiche dei prodotti, consultare la pubblicazione [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Selezione di un sistema di servozionamenti

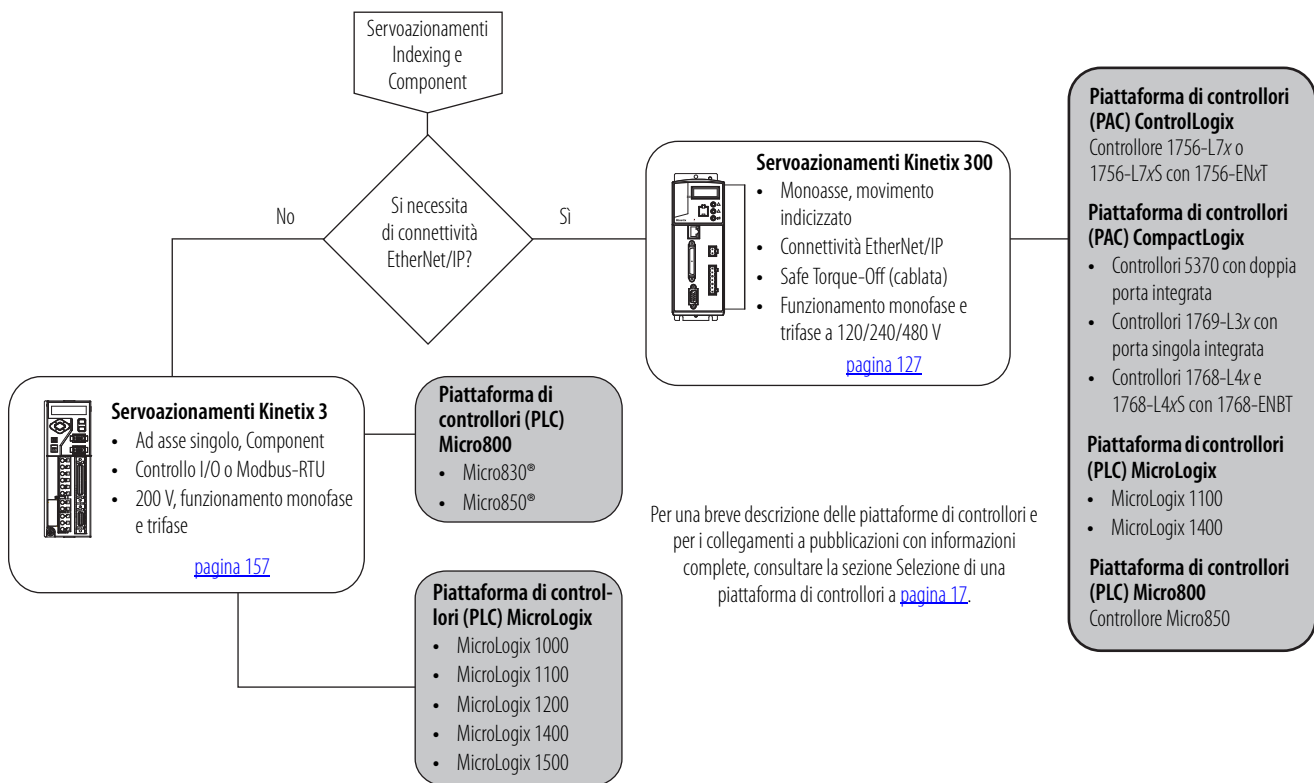


Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di servozionamenti, consultare la sezione Servozionamenti a partire da [pagina 28](#). Per le specifiche dei prodotti, consultare la pubblicazione [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data.

Per i prodotti di controllo assi rotativo e lineare, consultare la sezione Motori e attuatori compatibili e [pagina 16](#).



Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di servoazionamenti, consultare la sezione Servoazionamenti a partire da [pagina 28](#). Per le specifiche dei prodotti, consultare la pubblicazione [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data.



Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di servoazionamenti, consultare la sezione Servoazionamenti a partire da [pagina 28](#). Per le specifiche dei prodotti, consultare la pubblicazione [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data.

Motori e attuatori compatibili

Controllo assi rotativo	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-Series (Serie MPL)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
MP-Series (Serie MPM)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
MP-Series (Serie MPF)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
MP-Series (Serie MPS)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
Kinetix 6000M (Serie MDF)	–	–	–	X	X	–	–
RDD-Series (Serie RDB)	–	X	–	X	X	–	–
TL-Series (Serie TLY)	–	–	X	X ⁽⁷⁾	X	X	X
TL-Series (Serie TL)	–	–	–	–	–	–	X ⁽⁸⁾

Controllo assi lineare	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
LDAT-Series	X ^{(1) (6)}	X ⁽²⁾	–	X ⁽²⁾	X ⁽²⁾	X ⁽³⁾	X ⁽²⁾
MP-Series (Serie MPAS)	X ^{(4) (6)}	X	X ⁽⁴⁾	X	X	X	X ⁽⁵⁾
MP-Series (Serie MPMA)	X ^{(4) (6)}	X	X ⁽⁴⁾	X	X	X	–
MP-Series (Serie MPAR)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
MP-Series (Serie MPAI)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	–
TL-Series (Serie TLAR)	–	–	X	–	–	X	X
LDC-Series con nucleo di ferro	–	X	–	X	X	X	X
LDL-Series senza nucleo di ferro	–	X	–	X	X	X	X

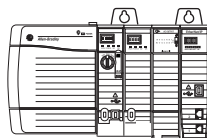
(1) Solo attuatori lineari LDAT-Sxxxxx-xDx (encoder assoluti ad alta risoluzione).
 (2) Solo attuatori lineari LDAT-Sxxxxx-xBx (encoder incrementali).
 (3) Attuatori lineari LDAT-Sxxxxx-xBx (incrementali) o LDAT-Sxxxxx-xDx (assoluti ad alta risoluzione).
 (4) Solo slitte lineari MP-Series (vite a sfere).
 (5) Solo slitte lineari MP-Series (Direct Drive).
 (6) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. I motori/attuatori LDAT-Series e MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).
 (7) Solo motori rotativi TLY-Axxxx-H (encoder incrementali).
 (8) Solo motori rotativi TL-Axxxx-B (encoder ad alta risoluzione).

Selezione di una piattaforma di controllori

Per il controllo assi coordinato è necessario utilizzare i controllori ControlLogix, GuardLogix o CompactLogix.

Controllori di automazione programmabili

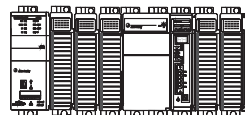
Piattaforma di controllori ControlLogix



I controllori di automazione programmabili (PAC) ControlLogix e GuardLogix sono un sistema modulare in grado di gestire le applicazioni più impegnative. I moduli sono inseriti in slot nello chassis ControlLogix.

- Chassis ControlLogix
- Integrated Motion su EtherNet/IP
- Controllori di sicurezza integrati
- Integrated Motion su interfaccia SERCOS
- Movimento indicizzato su rete EtherNet/IP

Piattaforma di controllori CompactLogix

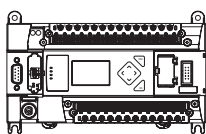


Il controllore di automazione programmabile CompactLogix (PAC) è un sistema modulare e conveniente per il controllo delle applicazioni di piccole dimensioni. I moduli possono essere inseriti a scatto, affiancati, su una guida DIN.

- Guida DIN CompactLogix
- Integrated Motion su EtherNet/IP
- Controllori di sicurezza integrati
- Integrated Motion su interfaccia SERCOS
- Movimento indicizzato su rete EtherNet/IP

Controllori a logica programmabile

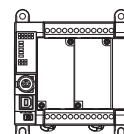
Piattaforma di controllori MicroLogix



I controllori a logica programmabile (PLC) MicroLogix, con segnali Modbus-RTU o PTO, forniscono semplici soluzioni di controllo assi basate su PLC.

- Movimento indicizzato su rete EtherNet/IP
- PTO (uscita treno di impulsi)

Piattaforma di controllori Micro800



I controllori a logica programmabile (PLC) Micro800, con segnali di controllo I/O o Modbus-RTU, forniscono semplici soluzioni di controllo assi basate su PLC con il servozionamento Kinetix 3 Component.

- Movimento indicizzato su rete EtherNet/IP
- PTO (uscita treno di impulsi)

Per ulteriori informazioni sulle piattaforme di controllori e sui moduli di interfaccia/rete necessari per le applicazioni di controllo assi, consultare le pubblicazioni riportate nella tabella sottostante.

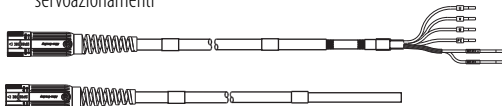
Piattaforma controllore	Risorsa
ControlLogix	ControlLogix Selection Guide, pubblicazione 1756-SG001
Moduli di comunicazione EtherNet/IP	1756 ControlLogix Communication Modules Specifications, pubblicazione 1756-TD003
Moduli di interfaccia SERCOS	1756 ControlLogix Integrated Motion Modules Specifications, pubblicazione 1756-TD004
Servomoduli analogici	
CompactLogix	Guida alla selezione CompactLogix, pubblicazione 1769-SG001N-IT-P
Moduli di interfaccia SERCOS	1768 CompactLogix Integrated Motion Module Specifications, pubblicazione 1768-TD001
MicroLogix	MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide, pubblicazione 1761-SG001
Micro800	Controllori programmabili Micro800 – Guida alla selezione, pubblicazione 2080-SG001D-IT-P

Per ulteriori informazioni sulle pubblicazioni tecniche disponibili per i prodotti di Architettura Integrata, consultare il Manuale di riferimento Integrated Architecture Recommended Literature, pubblicazione [IASIMP-RM001](#).

Selezione degli accessori per servoazionamenti

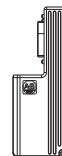
Cavi motore e d'interfaccia

- Tecnologia a cavo singolo per motori rotativi Kinetix VP
- Cavi di feedback e alimentazione per motore/attuatore
- Cavi d'interfaccia per moduli di comunicazione SERCOS ed EtherNet
- Cavi d'interfaccia per segnali Safe-off a cascata e controllo I/O tra servoazionamenti



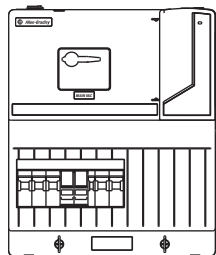
Kit di connettori, kit di conversione e connettori

- Kit connettori per feedback motore, I/O e segnali di sicurezza
- Kit di conversione feedback da Hiperface a DSL e da EnDat a Hiperface
- Connettori per feedback motore e segnali I/O
- Componenti Safe-off per segnali Safe-off a cascata tra servoazionamenti



Componenti di potenza

- Linea di alimentazione, modulo shunt o modulo di riempimento slot Serie 2094 per servoazionamenti Kinetix 6000, Kinetix 6200 e Kinetix 6500
- Moduli LIM (Line Interface Module) Serie 2094, progettati per sostituire molti dei comuni dispositivi di alimentazione di ingresso necessari per i sistemi di servoazionamenti
- Filtri linea CA Serie 2090
- Moduli shunt esterni Serie 2090 e 1394



Per ulteriori informazioni sugli accessori, consultare Kinetix Motion Accessories Specifications Technical Data, pubblicazione [GMC-TD004](#).

Verifica delle combinazioni di sistema e degli elementi accessori

Ognuna di queste pubblicazioni tratta una famiglia di servoazionamenti e fornisce i numeri di catalogo degli accessori necessari per un sistema tipico. Sono incluse tabelle ed esempi con l'elenco dei cavi motore/attuatore, dei cavi d'interfaccia e dei kit connettori necessari per un sistema. Sono inoltre incluse tabelle con le specifiche delle prestazioni e le curve coppia/velocità (motore rotativo) e forza/velocità (motore/attuatore lineare) per la combinazione ottimale di servoazionamento/motore o servoazionamento/attuatore. Utilizzare le pubblicazioni sui sistemi di azionamento e sugli accessori di controllo assi per completare la distinta base.

Risorsa	Pubblicazione
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

Altre risorse

Questi documenti contengono informazioni aggiuntive relative ai prodotti Rockwell Automation correlati.

Risorsa	Descrizione
Kinetix Rotary Motion Specifications, pubblicazione GMC-TD001	Specifiche dei prodotti per i motori rotativi MP-Series (Serie MPL, MPM, MPF e MPS), Kinetix 6000M (Serie MDF), TL-Series, RDD-Series e HPK-Series.
Kinetix Linear Motion Specifications, pubblicazione GMC-TD002	Specifiche dei prodotti per le slitte lineari Serie MPAS e MPMA, i cilindri elettrici Serie MPAI, MPAI e TLAR e i motori lineari LDC-Series e LDL-Series.
Kinetix Servo Drives Specifications, pubblicazione GMC-TD003	Specifiche dei prodotti per le famiglie di servozionamenti Kinetix Integrated Motion su EtherNet/IP, Integrated Motion su interfaccia SERCOS, connettività EtherNet/IP e Component.
Kinetix Motion Accessories Specifications, pubblicazione GMC-TD004	Specifiche dei prodotti per cavi motore e d'interfaccia Serie 2090, kit connettori compatti, componenti di potenza e altri accessori per servozionamenti.
Kinetix 5500 Drive Systems, pubblicazione GMC-RM009	Guida alla progettazione del sistema per determinare e selezionare i numeri di catalogo dei moduli di servozionamento, degli accessori di alimentazione, dei kit connettori, dei cavi motore e dei cavi d'interfaccia necessari (specifici del servozionamento) per il sistema di controllo assi composto da servozionamento e motore/attuatore. Sono incluse le specifiche delle prestazioni del sistema e le curve coppia/velocità (motore rotativo) e forza/velocità (motore/attuatore lineare) per l'applicazione di controllo assi.
Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, pubblicazione GMC-RM003	
Kinetix 300/350 Drive Systems Design Guide, pubblicazione GMC-RM004	
Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, pubblicazione GMC-RM005	
Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide, pubblicazione GMC-RM006	
Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide, pubblicazione GMC-RM007	
Ultra3000 Drive Systems Design Guide, pubblicazione GMC-RM008	
Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Safe Speed Monitoring Servo Drives Safety Reference Manual, pubblicazione 2094-RM001	Informazioni sul cablaggio, la configurazione e la ricerca guasti delle funzionalità Safe-Speed dei servozionamenti Kinetix 6200 e Kinetix 6500.
Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Safe Torque-off Servo Drives Safety Reference Manual, pubblicazione 2094-RM002	Informazioni sul cablaggio, la configurazione e la ricerca guasti delle funzionalità Safe Torque-Off dei servozionamenti Kinetix 6200 e Kinetix 6500.
Funzione Kinetix Safe-off – Manuale di riferimento sulla sicurezza, pubblicazione GMC-RM002E-IT-P	Informazioni su cablaggio e ricerca guasti dei servozionamenti Kinetix 6000 e Kinetix 7000 con la funzionalità Safe-off.
System Design for Control of Electrical Noise Reference Manual, pubblicazione GMC-RM001	Informazioni, esempi e tecniche mirate a ridurre al minimo i guasti di sistema causati da disturbi elettrici.
DVD sulla gestione dei disturbi EMC, pubblicazione GMC-SP004	
ControlLogix Selection Guide, pubblicazione 1756-SG001	Informazioni per determinare il controllore ControlLogix adatto ad una determinata applicazione e le specifiche dei prodotti per assistere nella progettazione di un sistema ControlLogix e nella selezione dei componenti adatti.
Guida alla selezione CompactLogix, pubblicazione 1769-SG001N-IT-P	Informazioni per determinare il controllore CompactLogix adatto ad una determinata applicazione e le specifiche dei prodotti per assistere nella progettazione di un sistema CompactLogix e nella selezione dei componenti adatti.
MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide, pubblicazione 1761-SG001	Informazioni per determinare il controllore MicroLogix adatto ad una determinata applicazione e le specifiche dei prodotti per assistere nella selezione dei componenti adatti.
Controllori programmabili Micro800 (guida alla selezione), pubblicazione 2080-SG001D-IT-P	Informazioni per determinare il controllore Micro800 adatto ad una determinata applicazione e le specifiche dei prodotti per assistere nella selezione dei componenti adatti.
Manuale di riferimento Integrated Architecture Recommended Literature, pubblicazione IASIMP-RM001	Questo documento contiene elenchi di pubblicazioni tecniche per i prodotti di Architettura Integrata. Gli elenchi non sono esaustivi, ma includono le pubblicazioni più utilizzate per i prodotti correlati.
Cavi industriali EtherNet, pubblicazione 1585-BR001A-IT-P	Informazioni per determinare il cavo EtherNet Serie 1585 adatto ad una determinata applicazione e le specifiche dei prodotti per assistere nella selezione dei componenti adatti.
Download del software Motion Analyzer all'indirizzo http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html	Strumento completo di configurazione delle applicazioni di controllo assi, utilizzato per l'analisi, l'ottimizzazione, la selezione e la convalida dei sistemi Kinetix di controllo assi.
Sito Web Rockwell Automation sugli strumenti di configurazione e selezione, http://www.ab.com	Strumenti on-line per la scelta dei prodotti e la configurazione dei sistemi, compresi schemi AutoCAD (DXF).

È possibile visualizzare o scaricare le pubblicazioni all'indirizzo <http://www.rockwellautomation.com/literature/>. Per ordinare una versione su carta della documentazione tecnica, contattare il distributore di zona Allen Bradley o il rappresentante commerciale Rockwell Automation.

Note:

Confronto delle caratteristiche dei prodotti

Servomotori rotativi

I motori rotativi (tranne TL-Series) sono componenti approvati UL in base alle norme UL e CSA applicabili e sono marchiati CE per tutte le direttive applicabili. Consultare <http://www.ab.com> per ulteriori informazioni.

Servomotori Kinetix VP

Caratteristiche del motore	Motori a bassa inerzia Kinetix VP (Serie VPL)	Motori idonei all'uso in campo alimentare Kinetix VP (Serie VPF)	Motori in acciaio inossidabile Kinetix VP (Serie VPS)
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> Sviluppati per il dimensionamento ottimizzato del sistema con i servozionamenti Kinetix 5500 Tecnologia a cavo singolo Rapporto elevato coppia/dimensioni Bassa inerzia del rotore 	<ul style="list-style-type: none"> Possibilità di configurare opzioni di avvolgimento, freni e feedback encoder Sviluppati per il dimensionamento ottimizzato del sistema con i servozionamenti Kinetix 5500 Tecnologia a cavo singolo Bassa inerzia del rotore 	<ul style="list-style-type: none"> Appositamente studiati per l'uso in ambienti sanitari con applicazioni di lavaggio caustico ad alta pressione Tecnologia a cavo singolo Bassa inerzia del rotore
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> Avvolgimenti da 200 V e 400 V Magneti alle terre rare ad elevata energia Estremità d'albero con foro filettato Connettore DIN SpeedTec, rotazione di 325° Dimensioni di montaggio conformi allo standard IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Rivestimento epossidico idoneo all'uso in campo alimentare Avvolgimenti da 200 V e 400 V Magneti alle terre rare ad elevata energia Foro filettato dell'estremità d'albero Connettore DIN SpeedTec, rotazione di 315° Dimensioni di montaggio conformi allo standard IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Esterno cilindrico in acciaio inossidabile serie 300 liscio passivato Conformità alla norma NSF/ANSI 169 Avvolgimenti da 400 V Estremità d'albero con foro filettato Prolunga cavo da 5 m dal motore per la protezione del connettore Dimensioni di montaggio conformi allo standard IEC 72-1
Tipo di motore	Servomotori sincroni CA brushless	Servomotori sincroni CA brushless	Servomotori sincroni CA brushless
Gradi di protezione	<ul style="list-style-type: none"> IP50 minimo, senza tenuta d'albero (standard) IP66 con tenuta d'albero opzionale e connettore stagno 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 con tenuta d'albero (standard) e connettore stagno Lubrificante idoneo all'uso in campo alimentare su tenuta d'albero 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 con tenuta d'albero (standard) e connettore stagno IP69K per lavaggio motore a 83 bar
Coppia di stallo continua	0,46...33 N•m	0,93...19 N•m	8,1 e 21,0 N•m
Coppia di stallo di picco	1,33...79 N•m	2,69...49 N•m	27,1 e 67,8 N•m
Velocità nominale	Fino a 8.000 giri/min	Fino a 8.000 giri/min	3.000 giri/min
Potenza nominale del motore	0,19...5,55 kW	0,34...4,18 kW	1,4 e 3,3 kW
Opzioni di feedback	<ul style="list-style-type: none"> Multigirotto, posizione assoluta ad alta risoluzione Monogirotto, posizione assoluta ad alta risoluzione 	<ul style="list-style-type: none"> Multigirotto, posizione assoluta ad alta risoluzione Monogirotto, posizione assoluta ad alta risoluzione 	Multigirotto, posizione assoluta ad alta risoluzione
Opzioni motore	<ul style="list-style-type: none"> Freno 24 V CC Kit tenuta d'albero Albero senza chiave (solo alcune taglie) 	<ul style="list-style-type: none"> Freno 24 V CC Kit tenuta d'albero Kit di tenuta 	<ul style="list-style-type: none"> Kit di tenuta albero con slinger Kit di tenuta
Servozionamenti compatibili	Kinetix 5500	Kinetix 5500	Kinetix 5500
Applicazioni tipiche	<ul style="list-style-type: none"> Imballaggio Trasformazione Movimentazione Assemblaggio elettronica Industria automobilistica Lavorazione del metallo 	<ul style="list-style-type: none"> Imballaggio alimenti Riempimento volumetrico Formatura, riempimento, sigillatura Movimentazione alimenti Per applicazioni nella lavorazione di carni e pollame, si consigliano i motori in acciaio inossidabile Kinetix VP 	<ul style="list-style-type: none"> Carni e pollame Taglio alimenti e riempimento Movimentazione alimenti crudi Lavorazione Farmaceutica Prodotti di consumo

Sistema integrato servoazionamento-motore Kinetix 6000M

Caratteristiche del motore	MDF-SB1003P		MDF-SB1153H		MDF-SB1304F	
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> • Combina gli affidabili servomotori MP-Series ad alte prestazioni e i servoazionamenti Kinetix 6000 • Compatibile con i servoazionamenti Kinetix 6000 e Kinetix 6200 da 400 V • Funzione Safe Torque-Off SIL2/PLd integrata • Flange di montaggio del motore e dimensioni d'albero uguali a quelle dei motori MP-Series • Bassa inerzia del rotore 					
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> • Fino a 4 moduli IPIM Kinetix 6000M su una singola linea di alimentazione 2094. • Fino a 16 unità integrate servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M collegabili ad un singolo modulo IPIM • Vernice idonea all'uso in campo alimentare, conforme USDA • Connettori ibridi con rotazione di 180° 					
Tipo di motore	Servomotori sincroni CA brushless					
Grado di protezione	<ul style="list-style-type: none"> • IP66 con tenuta d'albero (standard) e connettori stagni • Lubrificante idoneo all'uso in campo alimentare su tenuta d'albero 					
Ingressi digitali	Ogni unità IDM include i seguenti ingressi digitali: <ul style="list-style-type: none"> • Posizione iniziale (Home), oltrecorsa \pm • Registrazione ad alta velocità (2/asse) Il modulo IPIM include l'ingresso digitale di abilitazione (per tutte le unità IDM collegate al modulo IPIM)					
Coppia continua	3,0 (26,5)		4,8 (42,5)		7,25 (64,2)	
Coppia di picco	10,5 (92,9)		18,5 (164)		21,75 (192)	
Velocità	3.000 giri/min		3.500 giri/min		5.000 giri/min	
Potenza nominale del motore	1,10 kW (senza freno)	1,02 kW (con freno)	1,15 kW (senza freno)	1,0 kW (con freno)	1,39 kW (senza freno)	1,24 kW (con freno)
Opzione di feedback	Encoder multigiro di posizione assoluta ad alta risoluzione					
Opzioni motore	<ul style="list-style-type: none"> • Freno statico • Kit tenuta d'albero • Kit di tenuta 					
Servoazionamenti compatibili	<ul style="list-style-type: none"> • Servoazionamenti Kinetix 6200 (400 V) • Servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V) 					
Applicazioni tipiche	<ul style="list-style-type: none"> • Imballaggio alimenti • Riempimento volumetrico • Formatura, riempimento, sigillatura • Movimentazione alimenti • Per applicazioni di lavorazione di carni e pollame, si consigliano i motori in acciaio inossidabile MP-Series 					

Servomotori MP-Series

Caratteristiche del motore	Motori a bassa inerzia MP-Series (Serie MPL)	Motori a media inerzia MP-Series (Serie MPM)	Motori idonei all'uso in campo alimentare MP-Series (Serie MPF)	Motori in acciaio inossidabile MP-Series (Serie MPS)
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> Rapporto elevato coppia/dimensioni Tecnologia Smart Motor Bassa inerzia del rotore 	<ul style="list-style-type: none"> Rapporto elevato coppia/dimensioni Tecnologia Smart Motor Inerzia del rotore media Facile migrazione dai motori 1326AB 	<ul style="list-style-type: none"> Possibilità di configurare opzioni di avvolgimento, freni e feedback encoder Bassa inerzia del rotore 	<ul style="list-style-type: none"> Appositamente studiati per l'uso in ambienti sanitari con applicazioni di lavaggio caustico ad alta pressione Bassa inerzia del rotore
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> Avvolgimenti da 230 V e 460 V Magneti alle terre rare ad elevata energia Foro filettato dell'estremità d'albero Connettori DIN, rotazione di 180° Dimensioni di montaggio conformi allo standard IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Avvolgimenti da 230 V e 460 V Più opzioni di velocità dell'avvolgimento Magneti alle terre rare ad elevata energia Foro filettato dell'estremità d'albero Connettori DIN predisposti SpeedTec, rotazione di 180° Dimensioni di montaggio conformi allo standard IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Rivestimento epossidico idoneo all'uso in campo alimentare Avvolgimenti da 230 V e 460 V Foro filettato dell'estremità d'albero Connettori DIN predisposti SpeedTec, rotazione di 180° Dimensioni di montaggio conformi allo standard IEC 72-1 	<ul style="list-style-type: none"> Esterno cilindrico in acciaio inossidabile serie 300 liscio passivato Certificati ed omologati allo standard NSF/ANSI 169 Avvolgimenti da 230 V e 460 V Foro filettato dell'estremità d'albero Prolunghe cavi, 3 m Dimensioni di montaggio conformi allo standard IEC 72-1
Tipo di motore	Servomotori sincroni CA brushless			
Gradi di protezione	<ul style="list-style-type: none"> IP50 minimo, senza tenuta d'albero (standard) IP66 con tenuta d'albero opzionale e connettori stagni. 	<ul style="list-style-type: none"> IP50 minimo, senza tenuta d'albero (standard). IP67 con tenuta d'albero opzionale e connettori stagni. 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 con tenuta d'albero (standard) e connettori stagni. Lubrificante idoneo all'uso in campo alimentare su tenuta d'albero 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 con tenuta d'albero (standard) e connettori stagni. IP69K per lavaggio motore a 83 bar
Coppia continua	0,26...163 N·m	2,18...62,8 N·m	1,6...19,4 N·m	3,6...21,5 N·m
Coppia di picco	0,74...278 N·m	6,6...154,2 N·m	3,6...48,6 N·m	11,1...98 N·m
Velocità	Fino a 8.000 giri/min	Fino a 7.000 giri/min	Fino a 5.000 giri/min	3.000 e 5.000 giri/min
Potenza nominale del motore	0,16...18,6 kW	0,75...7,50 kW	0,73...4,1 kW	1,3...3,5 kW
Opzioni di feedback	<ul style="list-style-type: none"> Multigiro, posizione assoluta ad alta risoluzione Monogiro, posizione assoluta ad alta risoluzione 	<ul style="list-style-type: none"> Multigiro, posizione assoluta ad alta risoluzione Monogiro, posizione assoluta ad alta risoluzione Resolver 	<ul style="list-style-type: none"> Multigiro, posizione assoluta ad alta risoluzione Monogiro, posizione assoluta ad alta risoluzione 	
Opzioni motore	<ul style="list-style-type: none"> Freno 24 V CC Kit tenuta d'albero Albero senza chiavetta (taglie limitate) 	<ul style="list-style-type: none"> Freno 24 V CC Kit tenuta d'albero Kit di tenuta 	<ul style="list-style-type: none"> Freno 24 V CC Kit tenuta d'albero Kit di tenuta 	<ul style="list-style-type: none"> Freno 24 V CC Kit di tenuta albero con slinger Kit di tenuta
Servoazionamenti compatibili ^{(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 	
Applicazioni tipiche	<ul style="list-style-type: none"> Imballaggio Trasformazione Movimentazione Assemblaggio elettronica Industria automobilistica Lavorazione del metallo 	<ul style="list-style-type: none"> Stampa Applicazioni di avvolgimento Trasformazione Industria automobilistica Lavorazione del metallo 	<ul style="list-style-type: none"> Imballaggio alimenti Riempimento volumetrico Formatura, riempimento, sigillatura Movimentazione alimenti Per applicazioni di lavorazione di carni e pollame, si consigliano i motori in acciaio inossidabile MP-Series 	<ul style="list-style-type: none"> Carni e pollame Taglio alimenti e riempimento Movimentazione alimenti crudi Lavorazione Farmaceutica Prodotti di consumo

(1) Per le specifiche di Kinetix 2000 e Ultra3000, consultare la sezione Altre risorse a [pagina 19](#) per i collegamenti ai dati tecnici e alle guide alla progettazione corrispondenti.

(2) Per le specifiche dei convertitori di frequenza PowerFlex 755, consultare la pubblicazione [PFLEX-SG002G-IT-P](#) Guida alla scelta dei convertitori di frequenza PowerFlex in bassa tensione.

(3) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. I motori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Servomotori Direct Drive RDD-Series

Caratteristiche del motore	Motori RDD-Series
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> Tecnologia Smart Motor Accoppiamento diretto al carico Configurazione in involucri senza cuscinetti
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> Avvolgimenti da 460 V Più opzioni di velocità dell'avvolgimento Connettori DIN predisposti SpeedTec, rotazione di 180° Dimensioni di montaggio conformi allo standard IEC 72-1
Tipo di motore	Servomotore rotativo Direct Drive
Grado di protezione	IP65 con utilizzo di connettori per cavo stagni
Coppia continua	32,7 . . . 426 N•m
Coppia di picco	86,5 . . . 1.050 N•m
Velocità	Velocità di base tra 177 e 1.836 giri/min
Potenza nominale del motore	1,97 . . . 8,69 kW
Opzioni di feedback	<ul style="list-style-type: none"> EnDat 2.2 Heidenhain multigiro ad alta risoluzione EnDat 2.2 Heidenhain monogiro ad alta risoluzione
Opzioni motore	N/A
Servoazionamenti compatibili ⁽¹⁾ ⁽²⁾	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6200/6500 Kinetix 6000 Kinetix 7000 PowerFlex 755
Applicazioni tipiche	<ul style="list-style-type: none"> Utilizzo in sostituzione di riduttori (riduttori, nastri, pulegge) Spazi ristretti Assi con requisiti elevati di potenza e prestazioni

(1) Per le specifiche dei servoazionamenti Kinetix 7000, consultare la sezione Altre risorse a [pagina 19](#) per i collegamenti ai dati tecnici e alle guide alla progettazione corrispondenti.

(2) Per le specifiche dei convertitori di frequenza PowerFlex 755, consultare la pubblicazione [PFLEX-SG002G-IT-P](#) Guida alla scelta dei convertitori di frequenza PowerFlex in bassa tensione.

Servomotori a bassa inerzia TL-Series

Caratteristiche del motore	Motori TL-Series (Serie TL e TLY)
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> Dimensioni compatte, elevata densità di coppia Taglie metriche e NEMA Tecnologia Smart Motor Bassa inerzia del rotore
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> Avvolgimenti da 230 V Magneti alle terre rare ad elevata energia Prolunghe cavi, 1 m Comunicazione seriale a 17 bit
Tipo di motore	Servomotori sincroni CA brushless
Grado di protezione	IP65 con tenuta d'albero opzionale
Coppia continua	0,086 . . . 5,42 N•m
Coppia di picco	0,22 . . . 13 N•m
Velocità	4.500, 5.000 e 6.000 giri/min
Potenza nominale del motore	0,037 . . . 2,0 kW
Opzioni di feedback	<ul style="list-style-type: none"> Multigiro, posizione assoluta (con batteria tampone) ad alta risoluzione Incrementale (2.000 conteggi)
Opzioni motore	<ul style="list-style-type: none"> Freno 24 V CC Kit tenuta d'albero
Servoazionamenti compatibili ⁽¹⁾	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6000 (Serie TLY) Kinetix 300/350 (Serie TLY) Kinetix 3 (Serie TL e TLY) Kinetix 2000 (Serie TLY) Ultra3000 (Serie TLY)
Applicazioni tipiche	<ul style="list-style-type: none"> Robotica Movimentazione Tavole X-Y Macchine speciali Produzione di semiconduttori Apparecchiature mediche/di laboratorio Macchinari di imballaggio leggero Macchine per ufficio

(1) Per le specifiche di Kinetix 2000 e Ultra3000, consultare la sezione Altre risorse a [pagina 19](#) per i collegamenti ai dati tecnici ed alle guide alla progettazione corrispondenti.

Servomotori lineari

I motori lineari sono componenti riconosciuti UL in base agli standard UL e CSA applicabili e sono marchiati CE per tutte le direttive applicabili. Consultare <http://www.ab.com> per ulteriori informazioni.

Servomotori lineari LDC-Series e LDL-Series

Caratteristiche del motore lineare	Servomotori lineari LDC-Series	Servomotori lineari LDL-Series
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> • Rapporto elevato forza di spinta/costo per soluzioni più convenienti • Oscillazione della coppia sul giro < 5% della forza continua • Funzionamento a 230/400 e 460 V CA 	<ul style="list-style-type: none"> • Tecnologia anti-impuntamento per la massima uniformità del controllo assi • L'assenza di attrazione magnetica tra avvolgimento e pista magnetica consente di utilizzare cuscinetti lineari più piccoli ed economici • Nessun campo magnetico esterno da schermare nelle applicazioni sensibili ai campi magnetici • Funzionamento a 230 V CA
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> • Velocità fino a 10 m/s per incrementare la produttività delle macchine • Tecnologia Direct Drive per la massima reattività del servomeccanismo • Assenza di parti soggette a usura per migliorare la produttività delle macchine grazie alla riduzione degli interventi di manutenzione e sostituzione • Connettori di alimentazione motore e feedback standard MP-Series, facilmente combinabili con le prolunghe e i cavi flessibili Allen-Bradley 	
Tipo di motore	Avvolgimento con nucleo in ferro e pista magnetica	Avvolgimento senza ferro e pista magnetica
Grado di protezione	Conformità IP65 e RoHS	
Forze continue	74...2.882 N	63...596 N
Forze di picco	188...5.246 N	209...1.977 N
Velocità di picco	10 m/s	10 m/s
Oscillazione della coppia sul giro	< 5% della forza continua	Zero
Accessori installabili in campo	<ul style="list-style-type: none"> • Piastre di raffreddamento • Kit connettori passanti • Kit connettori encoder • Sensore Hall per bobina con connettori • Sensore Hall per bobina con cavi volanti 	<ul style="list-style-type: none"> • Kit connettori passanti • Kit connettori encoder • Sensore Hall per bobina con connettori • Sensore Hall per bobina con cavi volanti
Servoazionamenti compatibili ⁽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
Applicazioni tipiche	<ul style="list-style-type: none"> • Macchine di imballaggio per formatura/riempimento e sigillatura • Gru di grandi dimensioni (sistemi Pick and place, tracciamento e pallettizzazione) • Movimentazione (transpallet e vetro in lastre) • Macchine di taglio al plasma, al laser e a getto d'acqua • Macchine utensili • Troncatrici volanti • Macchine di misura a coordinate • Elettrofresatrici per grandi formati • Stampanti per grandi formati (asse di avanzamento) 	<ul style="list-style-type: none"> • Taglio, movimentazione e marcatura wafer • Macchine da stampa CTP (Computer-to-plate) • Stampa di grandi formati (asse della testina di stampa) • Incisione di pannelli solari e LCD (asse della testina di incisione) • Assi che richiedono una velocità estremamente uniforme/costante

(1) Per le specifiche di Kinetix 2000 e Ultra3000, consultare la sezione Altre risorse a [pagina 19](#) per i collegamenti ai dati tecnici ed alle guide alla progettazione corrispondenti.

Attuatori lineari

Gli attuatori sono componenti certificati UL in base agli standard UL e CSA applicabili e sono marchiati CE per tutte le direttive applicabili. Consultare <http://www.ab.com> per ulteriori informazioni.

Attuatori lineari integrati

Caratteristiche attuatore	Slitte lineari integrate MP-Series (Serie MPAS)	Slitte lineari integrate multiasse MP-Series (Serie MPMA)	Attuatori lineari integrati LDAT-Series
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> Slitte lineari robuste con motore lineare integrato Direct Drive o vite a sfere con servomotore MP-Series Disponibili in tre taglie (larghezza base) per soddisfare un'ampia gamma di requisiti di carico per l'automazione in generale Tecnologia Smart Motor (vite a sfere) Velocità lineari molto elevate (Direct Drive) 	<ul style="list-style-type: none"> Immediato allineamento a 30 secondi di arco Cavi a rapida sostituzione in campo per semplificare la manutenzione Guide lineari con tecnologia a gabbia a sfere, che mantengono la lubrificazione per una maggiore durata dei cuscinetti ed assicurano livelli di rumore ridotti Encoder assoluti su asse con vite a sfere ed encoder incrementali su asse motore lineare Direct Drive Connettori di alimentazione motore MP-Series e di feedback per il collegamento alle prolunghe e ai servozionamenti Allen-Bradley Fori di accesso per facilitare la lubrificazione 	<p>Attuatori lineari con nucleo di ferro, precisi e ad alta velocità, con guida lineare integrata. Trattandosi di una soluzione preconfigurata, gli attuatori lineari integrati possono contribuire a:</p> <ul style="list-style-type: none"> Ridurre i tempi di progettazione, sviluppo e documentazione Ridurre il numero di meccanismi e componenti necessari a costruire una soluzione personalizzata Ridurre il tempo di installazione dell'asse nella macchina Aumentare l'affidabilità grazie alla tecnologia Direct-Drive con singola guida lineare, singolo elemento di usura, guide lineari con gabbia a sfere, ed eliminazione degli elementi di usura associati alla conversione dal movimento rotativo a quello lineare
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> Funzionamento a 200/230 V e 400/460 V (solo 230 V per la taglia da 150 mm Direct Drive) Magneti alle terre rare ad elevata energia Connettori per uso gravoso Funzionamento senza interruttori di finecorsa e di zero Il montaggio sulla base e sulla guida consente di impilare taglie da 200 e 250 mm Connettori di alimentazione motore MP-Series e di feedback standard Kit opzionale di sfato per una protezione aggiuntiva contro l'infiltrazione di sostanze estranee 		<ul style="list-style-type: none"> Il cuscinetto lineare integrato consente di trasportare un carico senza dover montare e allineare cuscinetti esterni Copertura ottimale per una maggiore protezione dei cuscinetti negli ambienti gravosi Metodi e superfici di montaggio di diverso tipo per facilitare l'integrazione in macchina Accoppiamento diretto all'elemento da muovere
Tipo attuatore	<ul style="list-style-type: none"> Slitta lineare Direct Drive Slitta lineare con vite a sfere 		<ul style="list-style-type: none"> Attuatori lineari Direct Drive Taglie da 30, 50, 75, 100 e 150 mm
Grado di protezione	Un sistema esclusivo di tenuta a membrana di lunga durata assicura un grado di protezione IP30 per prevenire l'ingresso nella slitta lineare di frammenti con diametro superiore a 2,5 mm		IP30 (con copertura opzionale)
Forze continue	83...521 N		81...1997 N
Forze di picco	312...1.212 N		168...5.469 N
Velocità picco	200...5.000 mm/s		Fino a 5 m/s, con accelerazione di 49 m/s ² std.
Lunghezze corsa ⁽¹⁾	120...1.940 mm		100...900 mm
Opzioni di feedback	<ul style="list-style-type: none"> Multigiro, posizione assoluta ad alta risoluzione (vite a sfere) Encoder lineare magnetico incrementale con risoluzione di 5 micron (Direct Drive) 		<ul style="list-style-type: none"> Incrementale, scala magnetica, 5 µm di risoluzione Assoluto, scala magnetica, Hiperface, compatibile solo con servozionamenti Kinetix 300
Accessori installabili in campo	<ul style="list-style-type: none"> Kit di ricambio modulo porta cavo Kit di ricambio tenuta a membrana Coperchio superiore Coperchio laterale Accoppiamento Kit dadi a T (confezione da 10) Kit di fermi (confezione da 10) Kit pistola di ingrassaggio Cartuccia di ricambio grasso 	<ul style="list-style-type: none"> Kit di ricambio modulo porta cavo Kit di ricambio tenuta a membrana Kit coperchio superiore (solo per asse Y o Z) Kit coperchio laterale Kit di accoppiamento (solo per asse Y o Z) Kit dadi a T (confezione da 10) Kit barra dadi a T Kit pistola di ingrassaggio Cartuccia di ricambio grasso Servomotore rotativo (solo per asse Y o Z) 	<p>Accessori di montaggio:</p> <ul style="list-style-type: none"> Montaggio su piedini Flangia a forcella (maschio) Flangia girevole a forcella (femmina) <p>Accessori lato cursore:</p> <ul style="list-style-type: none"> Kit giunto snodato Kit forcella Kit accoppiatore Staffa di montaggio del carico utile orizzontale Kit di equilibratura
Servozionamenti compatibili ⁽²⁾	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500 (solo vite a sfere) ⁽³⁾ Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 (vite a sfere e Direct Drive) Kinetix 350 (solo vite a sfere) Kinetix 3 (solo Direct Drive) Kinetix 2000 Ultra3000 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500 (solo vite a sfere) ⁽³⁾ Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 (vite a sfere e Direct Drive) Kinetix 350 (solo vite a sfere) Kinetix 2000 Ultra3000 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500 ⁽³⁾ Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 Kinetix 3 Kinetix 2000 Ultra3000
Applicazioni tipiche	<ul style="list-style-type: none"> Assemblaggio elettronica Sistemi Pick and place Robot Controllo Etichettatura Distribuzione automatica Microarray 	<ul style="list-style-type: none"> Movimentazione Sistemi Pick and place Distribuzione automatica Scansione Contornatura Cartonatrici Taglio sagomato al volo 	<p>Applicazioni che attualmente usano un attuatore a cinghia o un dispositivo di trasmissione personalizzato che converte il movimento rotativo in lineare, tra cui cartonatrici, impilatrici, inscatolatrici, formatrici di scatole e vassoi, alimentatori in entrata/uscita, deviatori, espulsori, scivoli e nastri trasportatori orizzontali.</p>

(1) Applicabile alle slitte lineari Serie MPAS. Non tutte le lunghezze corsa della Serie MPAS sono disponibili con le slitte lineari multiasse Serie MPMA.

(2) Per le specifiche di Kinetix 2000 e Ultra3000, consultare la sezione Altre risorse a [pagina 19](#) per i collegamenti ai dati tecnici ed alle guide alla progettazione corrispondenti.

(3) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. Gli attuatori lineari LDAT-Series richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Cilindri elettrici MP-Series e TL-Series

Caratteristiche attuatore	Cilindri elettrici TL-Series (Serie TLAR)	Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR)	Cilindri elettrici per uso gravoso MP-Series (Serie MPAL)
Caratteristiche principali	Struttura con vite a sfere azionata da servomotori TL-Series (Serie TLY)	Struttura con vite a sfere azionata da servomotori MP-Series (Serie MPL)	<ul style="list-style-type: none"> Struttura con vite a rulli e a sfere azionata da servomotori MP-Series (Serie MPL) Cilindri con montaggio a flangia anteriore, montaggio su perno di articolazione anteriore e montaggio su forcella posteriore Opzione (vernice) per alimenti con rivestimento in resina epossidica e dispositivi di fissaggio e accessori in acciaio inossidabile resistente alla corrosione
	<ul style="list-style-type: none"> I cilindri completamente assemblati e pronti da montare contribuiscono alla riduzione dei tempi di progettazione meccanica, cablaggio e messa in servizio Tecnologia Smart Motor Velocità lineari molto elevate 		
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> Funzionamento a 200/230 V Opzioni di feedback assoluto ad alta risoluzione, indicate per i servomotori TL-Series (Serie TLY) Connettori di alimentazione motore TL-Series e di feedback standard 	<ul style="list-style-type: none"> Funzionamento a 200/230 V e 400/460 V Opzioni di feedback assoluto ad alta risoluzione, indicate per i servomotori MP-Series Connettori di alimentazione motore MP-Series e di feedback standard 	
	<ul style="list-style-type: none"> Normalizzati per ciclo di carico al 100% e progettati per prestazioni ripetibili e riproducibili per tutta la vita utile dell'attuatore Il feedback assoluto consente il funzionamento senza interruttori di finecorsa e di zero Nessuna necessità di tubi, valvole, aria o olio 		
	ISO 15552 tipo pneumatico con taglie da 32, 40 e 63 mm		Taglie da 64, 83, 110 e 144 mm
Tipo attuatore	Cilindri elettrici con vite a sfere		Cilindri elettrici con vite a rulli ed a sfere
Grado di protezione	IP40 (unità completa) con tenuta all'estremità dell'asta e sfiato	<ul style="list-style-type: none"> IP40 (unità completa) con tenuta all'estremità dell'asta e sfiato IP66 per componenti elettronici con utilizzo di connettori per cavi stagni (Serie 2090) 	IP66 e IP67 con utilizzo di connettori per cavi stagni (Serie 2090)
Forza di stallo continua	240 ... 2.000 N		706 ... 13.122 N
Forza di avanzamento max	300 ... 2.500 N		1446 ... 14.679 N
Velocità picco	0,15 ... 1,0 mm/s		176 ... 610 mm/s
Lunghezze corsa ⁽¹⁾	100 ... 800 mm		076, 150, 300, 450 mm
Dotazioni opzionali	Freni statici a 24 V CC		Freni statici a 24 V CC
Accessori installabili in campo	<ul style="list-style-type: none"> Montaggio su piedini Montaggio a flangia Kit di montaggio su perno di articolazione Supporto perno di articolazione Accessori di montaggio (piedino forcella, piedino forcella ad angolo retto) Accessori asta pistone (giunto snodato, forcella, accoppiatore, elemento di accoppiamento) Asta guida 		<ul style="list-style-type: none"> Piastre di montaggio Montaggio su flangia anteriore Montaggio su forcella posteriore Accessori estremità asta (giunto snodato, forcella) Opzione antirrotazione
Azionamenti compatibili ⁽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 	
Applicazioni tipiche	<ul style="list-style-type: none"> Movimentazione (carico, scarico, sollevatori, sistemi pick and place, deviatori, trasportatori, gru a ponte) Riempimento volumetrico e controllo di processo (posizionamento guidanastro, valvola, ugello e blocco iniezione) Fabbricazione (regolazioni per fermi anti-inversione macchine e strumenti da taglio, allineamento) 	<ul style="list-style-type: none"> Inserimento, estrazione, espulsione, pressione o serraggio di parti Imballaggio (prodotti di consumo, settori automobilistico e medico) Assemblaggio elettronica Sistemi di inserimento Apparecchiature di controllo e prova 	

(1) Non tutte le lunghezze corsa sono disponibili con tutte le taglie.

(2) Per le specifiche di Kinetix 2000 e Ultra3000, consultare la sezione Altre risorse a [pagina 19](#) per i collegamenti ai dati tecnici e alle guide alla progettazione corrispondenti.

(3) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. I cilindri elettrici MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Servoazionamenti

I servoazionamenti sono conformi alle norme CE e sono omologati UL secondo gli standard di sicurezza statunitensi e canadesi. Consultare <http://www.ab.com> per ulteriori informazioni.

Servoazionamenti Integrated Motion su EtherNet/IP

Caratteristiche servoazionamenti	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> Prestazioni elevate in un ingombro ridotto e densità di potenza ottimizzata Un unico cavo motore che integra i conduttori di alimentazione, feedback e freno, con connettore SpeedTec Dispositivo di feedback digitale che fornisce informazioni in tempo reale sulle prestazioni del motore alla circuiteria di controllo Capacità di azionare servomotori e motori ad induzione 	<ul style="list-style-type: none"> Multiasse Sbarra comune Struttura modulare 	<ul style="list-style-type: none"> Monoasse, controllo assi integrato, ottimizzato per un basso numero di assi Supporta il set completo di comandi motion I modelli con ingresso da 120 V azionano motori da 240 V alla massima velocità (numeri di catalogo 2097-V31PRx) I moduli di ingresso monofase da 240 V integrano un filtro di linea CA (numeri di catalogo 2097-V32PRx) Modulo di memoria per sostituzione automatica dei dispositivi (ADR)
	<ul style="list-style-type: none"> Integrated Motion su EtherNet/IP Sicurezza integrata su EtherNet/IP 	Integrated Motion su EtherNet/IP	
	<ul style="list-style-type: none"> Controllo Safe Torque-Off (STO), certificazione TÜV 2198-Hxxx-ERS: STO cablata, PLd, Cat 3; SIL CL2 2198-Hxxx-ERS2: STO integrata, PLe, Cat 3; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> Safe Speed Monitoring Controllo Safe Torque-Off Certificazione TÜV PLe, Categoria 4; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> Controllo Safe Torque-Off Certificazione TÜV PLd, Categoria 3; SIL CL2
Configurazione azionamenti	<ul style="list-style-type: none"> Funzionamento monoasse per ridurre complessità e costi Configurazioni multiasse a sbarra condivisa 	1...8 assi su linea di alimentazione Serie 2094	Monoasse
Tensione di ingresso	195...264 V CA, monofase 195...264 V CA, trifase 324...528 V CA, trifase	324...528 V CA, trifase (400 V)	<ul style="list-style-type: none"> 120/240 V CA, monofase 240 V CA, trifase 480 V CA, trifase
Tensione di ingresso inseguitore sbarra comune	276...747 V CC	458...747 V CC (400 V)	N/A
Potenza di uscita continua (inverter)	0,2...1,0 kW (195...264 V, ingresso monofase) 0,3...7,2 kW (195...264 V, ingresso trifase) 0,6...14,6 kW (324...528 V, ingresso trifase)	1,8...22 kW (400 V)	0,4...1,7 kW (ingresso monofase) 0,5...3,0 kW (ingresso monofase o trifase) 1,0...3,0 kW (ingresso trifase)
Corrente di uscita continua (inverter)	1,0...23,0 A eff.	2,8...34,6 A eff. (400 V)	2,0...12,0 A eff.
Ingressi digitali azionamento	<ul style="list-style-type: none"> Pos. iniziale/registrazione 1 (doppia funzione) Registrazione ad alta velocità (1) 	<ul style="list-style-type: none"> Abilitazione, posizione iniziale, oltrecorsa ± Registrazione ad alta velocità (2/asse) 	<ul style="list-style-type: none"> Abilitazione, posizione iniziale, oltrecorsa ± Registrazione ad alta velocità (1)
Uscite digitali servoazionamento	Uscita a relè freno motore (con soppressione)		
Programmazione	Applicazione Logix Designer	Software RSLogix 5000	
	Versione 21.00.00 o superiore	Versione 18.00.00 o superiore	Versione 20.00 o superiore
	Logica ladder, testo strutturato e diagramma funzionale sequenziale		
Compatibilità dei moduli Logix5000	<ul style="list-style-type: none"> Moduli 1756-EN2T, 1756-EN2TR, 1756-EN3TR EtherNet/IP con controllori ControlLogix o GuardLogix Controllori CompactLogix 5370 		
Controllo I/O	EtherNet/IP		
Feedback	<ul style="list-style-type: none"> Feedback encoder assoluto multigiro e monogiro ad alta risoluzione Supporto encoder Hiperface con kit di conversione 2198-H2DCK 	<ul style="list-style-type: none"> Encoder assoluto multigiro e monogiro ad alta risoluzione Encoder incrementale Encoder EnDat 2.1 e 2.2 	<ul style="list-style-type: none"> Encoder assoluto multigiro e monogiro ad alta risoluzione Encoder incrementale
	Asse di solo feedback con encoder Serie 842E-CM	Asse ausiliario di solo feedback	Asse ausiliario per modalità albero elettrico master
Compatibilità motori rotativi	<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) MP-Series RDD-Series Direct Drive (Serie RDB) 	<ul style="list-style-type: none"> MP-Series (Serie MPL/MPM/MPF/MPS) TL-Series (Serie TLY)
Compatibilità motori lineari	N/A	LDC-Series con nucleo di ferro	N/A
Compatibilità attuatori lineari	<ul style="list-style-type: none"> Attuatori lineari integrati LDAT-Sxxxxx-xDx ⁽¹⁾ Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR/MPAI) ⁽¹⁾ Attuatori lineari MP-Series ⁽¹⁾ (solo Serie MPAS e MPMA con vite a sfere) 	<ul style="list-style-type: none"> Slitte lineari MP-Series (Serie MPAS/MPMA) Attuatori lineari integrati LDAT-Sxxxxx-xBx Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR/MPAI) 	<ul style="list-style-type: none"> Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR/MPAI) Cilindri elettrici TL-Series (Serie TLAR) Attuatori lineari MP-Series (solo Serie MPAS e MPMA con vite a sfere)
Compatibilità accessori	<ul style="list-style-type: none"> Modulo condensatore 2198 Filtri di linea CA (EMC) 2198 Kit connettori sbarra condivisa 2198 Resistenze shunt 2097 	<ul style="list-style-type: none"> Moduli interfaccia di linea (LIM) 2094 Moduli freno resistivo (RBM) 2090 Shunt passivi esterni 1394 	<ul style="list-style-type: none"> Morsettiera di espansione I/O 2097 Programmatore modulo di memoria 2097 Filtri di linea CA (EMC) 2097 Resistenze shunt 2097

(1) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. I motori e gli attuatori LDAT-Series e MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Servoazionamenti Integrated Motion su interfaccia SERCOS

Caratteristiche servoazionamenti	Kinetix 6200	Kinetix 6000	Kinetix 6000M (sistema IDM)
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> • Multiasse • Sbarra comune • Struttura modulare 	<ul style="list-style-type: none"> • Multiasse • Sbarra comune • Prestazioni picco avanzate 	<ul style="list-style-type: none"> • Tecnologia basata sull'integrazione servoazionamento-motore • Multiasse • Sbarra comune
	Integrated Motion su interfaccia SERCOS		
	<ul style="list-style-type: none"> • Safe Speed Monitoring • Controllo Safe Torque-Off • Certificazione TÜV PLe, Categoria 4; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> • Controllo Safe Torque-Off • Certificazione TÜV PLe, Categoria 3; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> • Controllo Safe Torque-Off • Certificazione TÜV PLd, Categoria 3; SIL CL2
Configurazione servoazionamenti	1...8 assi su linea di alimentazione Serie 2094		<ul style="list-style-type: none"> • 1...4 moduli IPIM/linea di alimentazione 2094 • 1...16 unità IDM/ogni modulo IPIM
Tensione di ingresso	324...528 V CA, trifase (400 V)	195...265 V CA, trifase (200 V) 324...528 V CA, trifase (400 V)	324...528 V CA, trifase (400 V)
Tensione di ingresso inseguitore sbarra comune	458...747 V CC (400 V)	275...375 V CC (200 V) 458...747 V CC (400 V)	458...747 V CC (400 V)
Potenza di uscita continua (inverter)	1,8...22 kW (400 V)	1,2...11 kW (200 V) 1,8...22 kW (400 V)	1,0...1,4 kW (400 V)
Corrente di uscita continua (inverter)	2,8...34,6 A eff. (400 V)	3,7...34,6 A eff. (200 V) 2,8...34,6 A eff. (400 V)	N/A
Ingressi digitali servoazionamento	<ul style="list-style-type: none"> • Abilitazione, posizione iniziale, oltrecorsa ± • Registrazione ad alta velocità (2/asse) 		Ogni unità IDM include i seguenti ingressi digitali: <ul style="list-style-type: none"> • Posizione iniziale, oltrecorsa ± • Registrazione ad alta velocità (2/asse) Il modulo IPIM include l'ingresso digitale di abilitazione
Uscite digitali azionamento	Uscita a relè freno motore (con soppressione)		N/A
Connettore DPI	N/A	Software DriveExplorer o modulo interfaccia operatore DPI	N/A
Programmazione	Software RSLogix 5000		
	Versione 17.00.00 o superiore	Versione 11.00.00 o superiore	Versione 20.01 o superiore
	Logica ladder, testo strutturato e diagramma funzionale sequenziale		
Compatibilità dei moduli Logix5000	1756-M03SE, 1756-M08SE, 1756-M16SE 1768-M04SE		
Controllo I/O	SERCOS in fibra ottica		SERCOS in fibra ottica (tra controllore e IPIM)
Feedback	<ul style="list-style-type: none"> • Encoder assoluto multigiro e monigiro ad alta risoluzione • Encoder incrementale • Encoder EnDat 2.1 e 2.2 	<ul style="list-style-type: none"> • Encoder assoluto multigiro e monigiro ad alta risoluzione • Encoder incrementale • Supporto encoder EnDat 2.1 e 2.2 con modulo 2090-K6CK-KENDAT • Resolver 	Encoder assoluto multigiro ad alta risoluzione
	Asse ausiliario di solo feedback		N/A
Compatibilità motori rotativi	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6000M (sistema IDM) • MP-Series (Serie MPL/MPM) • MP-Series (Serie MPF/MPS) • MP-Series RDD-Series Direct Drive (Serie RDB) 	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6000M (sistema IDM) • MP-Series (Serie MPL/MPM) • MP-Series (Serie MPF/MPS) • RDD-Series Direct Drive (Serie RDB) ⁽¹⁾ • TL-Series (Serie TLY-Axxxx-H) 	Sistema integrato servoazionamento-motore Kinetix 6000M (unità IDM)
Compatibilità motori lineari	LDC-Series con nucleo di ferro	<ul style="list-style-type: none"> • LDC-Series con nucleo di ferro • LDL-Series senza nucleo di ferro 	N/A
Compatibilità attuatori lineari	<ul style="list-style-type: none"> • Slitte lineari MP-Series (Serie MPAS) • Attuatori lineari integrati LDAT-Sxxxxx-xBx • Slitte lineari MP-Series multiasse (Serie MPMA) • Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAI) 	<ul style="list-style-type: none"> • MP-Series (Serie MPAS) • Attuatori lineari integrati LDAT-Sxxxxx-xBx • MP-Series (Serie MPMA) • MP-Series (Serie MPAI) 	N/A
Compatibilità accessori	<ul style="list-style-type: none"> • Moduli interfaccia di potenza (IPIM) 2094 • Moduli interfaccia di linea (LIM) 2094 • Moduli freno resistivo (RBM) 2090 • Shunt passivo esterno 1394 	<ul style="list-style-type: none"> • Moduli interfaccia di potenza (IPIM) 2094 • Moduli interfaccia di linea (LIM) 2094 • Moduli freno resistivo (RBM) 2090 • Shunt passivo esterno 1394 	<ul style="list-style-type: none"> • Moduli interfaccia di linea (LIM) 2094 • Moduli freno resistivo (RBM) 2090 • Shunt passivo esterno 1394

(1) Richiede il kit di conversione feedback EnDat 2090-K6CK-KENDAT.

Servoazionamenti Indexing e Component

Caratteristiche servoazionamenti	Kinetix 300	Kinetix 3	
Caratteristiche principali	<ul style="list-style-type: none"> Soluzione monoasse per applicazioni di controllo assi a bassa complessità Architettura di controllo flessibile per movimento indicizzato semplice analogico, PTO o EtherNet/IP 	<ul style="list-style-type: none"> Soluzione monoasse per applicazioni di controllo assi a bassa complessità, con o senza PLC Modalità di comando a movimento indicizzato, analogica, a velocità preimpostata e treno di impulsi Fino a 64 punti di movimento indicizzato 	
	<ul style="list-style-type: none"> I modelli con ingresso da 120 V azionano motori da 240 V alla massima velocità (numeri di catalogo 2097-V31PRx) I moduli di ingresso monofase da 240 V integrano un filtro di linea CA (numeri di catalogo 2097-V32PRx) Modulo di memoria per sostituzione automatica dei dispositivi (ADR) 		
	Soluzione di rete EtherNet/IP a costi contenuti		Controllo I/O o Modbus-RTU
	<ul style="list-style-type: none"> Controllo Safe Torque-Off Certificazione TÜV PLD, Categoria 3; SIL CL2 		N/A
Configurazione servoazionamenti	Monoasse		
Tensione di ingresso	<ul style="list-style-type: none"> 120/240 V CA, monofase 240 V CA, trifase 480 V CA, trifase 	170...264 V CA (230 V nom) monofase o trifase	
Potenza di uscita continua	0,4...1,7 kW (ingresso monofase)	50 W...1,50 kW	
	0,5...3,0 kW (ingresso monofase o trifase)		
	1,0...3,0 kW (ingresso trifase)		
Corrente in uscita continua	2,0...12,0 A eff.	0,61...9,90 A eff.	
Ingressi digitali azionamento	<ul style="list-style-type: none"> Abilitazione, posizione iniziale, oltrecorsa ± Registrazione ad alta velocità (1) Otto ingressi configurabili 	<ul style="list-style-type: none"> Ingressi analogici ed a treno di impulsi Ingresso di arresto di emergenza dedicato Dieci ingressi configurabili 	
Uscite digitali servoazionamento	<ul style="list-style-type: none"> Pronto Quattro uscite configurabili 	<ul style="list-style-type: none"> Allarme servo Sei uscite configurabili 	
Programmazione	<ul style="list-style-type: none"> Server Web integrato per configurazione e diagnostica Software RSLogix 5000, versione 17.00.00 o superiore (logica ladder, testo strutturato e diagrammi funzionali sequenziali) 	<ul style="list-style-type: none"> Software Ultraware (versione 1.80 o superiore) per la configurazione degli azionamenti Software RSLogix 500 se si utilizza il controllo Modbus-RTU Software Connected Components Workshop se si utilizzano i controllori Micro800 	
Compatibilità tra moduli Logix5000 e controllori	<ul style="list-style-type: none"> 1756-L7x o 1756-L7xS con 1756-ENxT Controllori 5370 con doppia porta integrata Controllori 1769-L3x con porta singola integrata Controllori 1768-L4x e 1768-L4xS con 1768-ENBT MicroLogix 1100 e 1400 Micro850 	<ul style="list-style-type: none"> MicroLogix 1000, 1100, 1200, 1400, 1500 Micro850 Micro830 	
Controllo I/O	EtherNet/IP	Ingressi digitali	
Feedback	<ul style="list-style-type: none"> Encoder assoluto multigiro e monigiro ad alta risoluzione Encoder incrementale 	N/A	
	Asse ausiliario per modalità albero elettrico master		
Compatibilità motori rotativi	<ul style="list-style-type: none"> MP-Series (Serie MPL/MPM/MPF/MPS) TL-Series (Serie TLY) 	TL-Series (Serie TL e TLY)	
Compatibilità motori lineari	<ul style="list-style-type: none"> LDC-Series con nucleo di ferro LDL-Series senza nucleo di ferro 	<ul style="list-style-type: none"> LDC-Series con nucleo di ferro LDL-Series senza nucleo di ferro 	
Compatibilità attuatori lineari	<ul style="list-style-type: none"> Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR) Cilindri elettrici per uso gravoso MP-Series (Serie MPAL) Cilindri elettrici TL-Series (Serie TLAR) Slitte lineari MP-Series (Serie MPAS e MPMA) Attuatori lineari integrati (encoder incrementale) LDAT-Sxxxxx-xBx Attuatori lineari integrati (encoder assoluto ad alta risoluzione) LDAT-Sxxxxx-xDx 	<ul style="list-style-type: none"> Cilindri elettrici TL-Series (Serie TLAR) Slitte lineari MP-Series (solo Serie MPAS Direct Drive) Attuatori lineari integrati (encoder incrementale) LDAT-Sxxxxx-xBx 	
Compatibilità accessori	<ul style="list-style-type: none"> Kit connettori LDAT-CONKIT-DSL per attuatori lineari LDAT-Sxxxxx-xDx Morsettiera di espansione I/O 2097 Programmatore modulo di memoria 2097 Filtri di linea CA (EMC) 2097 Resistenze shunt 2097 	<ul style="list-style-type: none"> Scheda di connessione I/O 2071 Cavo con connettore I/O 2090 Scheda di connessione feedback motore 2071 Cavi di controllo e configurazione 2090 	

Servoazionamenti Kinetix 5500



I servoazionamenti Kinetix 5500 e i servomotori Kinetix VP rappresentano una soluzione di controllo assi conveniente che offre prestazioni elevate e capacità di espansione, con avvolgimenti motore corrispondenti alle taglie dei servoazionamenti per il dimensionamento ottimizzato del sistema.

Oltre ad ampliare il portafoglio attuale dell'architettura midrange, questo sistema di controllo assi è concepito per collegarsi ai controllori ControlLogix 1756-L7x e ai controllori CompactLogix 5370 utilizzando l'ambiente Studio 5000 e supportando Integrated Motion su EtherNet/IP.

I servoazionamenti Kinetix 5500 2198-Hxxx-ERS2 (sicurezza integrata) utilizzano controllori di sicurezza GuardLogix 1756-L7xS per la connettività alla scheda EtherNet/IP POINT Guard I/O™ distribuiti che supporta il controllo di sicurezza SIL CL3.

Grazie ai vantaggi di questo sistema, è ora possibile eseguire applicazioni di controllo assi su una singola piattaforma di controllo utilizzando una singola rete, con la conseguente semplificazione delle operazioni di progettazione, funzionamento e manutenzione delle macchine.

Caratteristiche dei servoazionamenti Kinetix 5500

- Prestazioni elevate in un ingombro ridotto e densità di potenza ottimizzata
- Un unico cavo motore che integra i conduttori di alimentazione, feedback e freno, con connettore SpeedTec
- Funzionamento monoasse per ridurre complessità e costi
- Connettività flessibile dell'alimentazione in configurazioni multiasse a sbarra condivisa
 - CA condivisa
 - CC condivisa
 - CA/CC condivisa e configurazioni ibride
- Integrated Motion e sicurezza integrata su EtherNet/IP
- Controllo Safe Torque-Off (STO) certificato TÜV
 - 2198-Hxxx-ERS: sicurezza cablata, PLd, Categoria 3 secondo EN ISO 13849 e SIL CL2 secondo IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 62061
 - 2198-Hxxx-ERS2: sicurezza integrata, PLe, Categoria 3 secondo EN ISO 13849 e SIL CL3 secondo IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 62061
- Flessibile gamma di tensione di ingresso CA:
 - 195...264 V eff. monofase
 - 195...264 V eff. trifase
 - 324...528 V eff. trifase
- Opzioni di avvolgimento motore Kinetix VP corrispondenti alla taglia del servoazionamento, per il dimensionamento ottimizzato del sistema
 - Potenza di uscita continua di 0,2...14,6 kW
 - Corrente di uscita continua di 1,4...32,5 A 0-picco (inverter)
- Modulo condensatore Serie 2198 e resistenza shunt Serie 2097 per la gestione del consumo di energia
- Dispositivo di feedback digitale (DSL) che fornisce informazioni in tempo reale sulle prestazioni del motore alla circuiteria di controllo
 - Feedback encoder assoluto multigiro e monogiro ad alta risoluzione
- Capacità di azionare servomotori e motori ad induzione

Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di servoazionamenti, consultare la sezione Servoazionamenti a partire da [pagina 28](#).

Componenti dei servoazionamenti Kinetix 5500

I servoazionamenti Kinetix 5500 sono costituiti dai seguenti componenti fondamentali:

- Un servoazionamento 2198-Hxxx-ERS o 2198-Hxxx-ERS2
- Un servomotore Kinetix VP, motore a induzione, attuatore lineare LDAT-Series o motore rotativo o attuatore lineare MP-Series
 - I motori e gli attuatori MP-Series (400 V) richiedono kit di conversione 2198-H2DCK
 - Gli attuatori lineari LDAT-Series e i motori e gli attuatori MP-Series (200 V) richiedono kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore)
- Un cavo 2090-CSxM1DF-xxAAxx (standard, non-flex) o (2090-CSxM1DF-xxAFxx (continuous-flex) per le connessioni di alimentazione, feedback e freno motore
- Un alimentatore 1606-XLxx da 24 V per l'alimentazione di controllo e del freno motore
- Cavo EtherNet 1585J-M8CBJM-x (schermato)

I servoazionamenti Kinetix 5500 possono inoltre comprendere uno o più dei componenti opzionali seguenti:

- Un modulo condensatore 2198-CAPMOD-1300
- Un filtro di linea CA 2198-DBxx-F
- Una resistenza shunt 2097-Rx
- Sistema di connessione a sbarra condivisa Serie 2198

Per i requisiti dettagliati dei servoazionamenti Kinetix 5500, consultare la pubblicazione [GMC-RM009](#), Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide.

Selezione dei servoazionamenti Kinetix 5500

Num. di Cat. servoazionamento (STO cablata)	Num. di Cat. servoazionamento (STO integrata)	Taglia	Tensione di ingresso	Potenza di uscita continua kW	Corrente di uscita continua A 0-picco	
2198-H003-ERS	2198-H003-ERS2	1	195...264 V eff. monofase 195...264 V eff. trifase 324...528 V eff. trifase	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		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	3		195...264 V eff. trifase 324...528 V eff. trifase	4,0 kW 8,3 kW	18,4
2198-H070-ERS	2198-H070-ERS2			7,0 kW 14,6 kW	32,5	

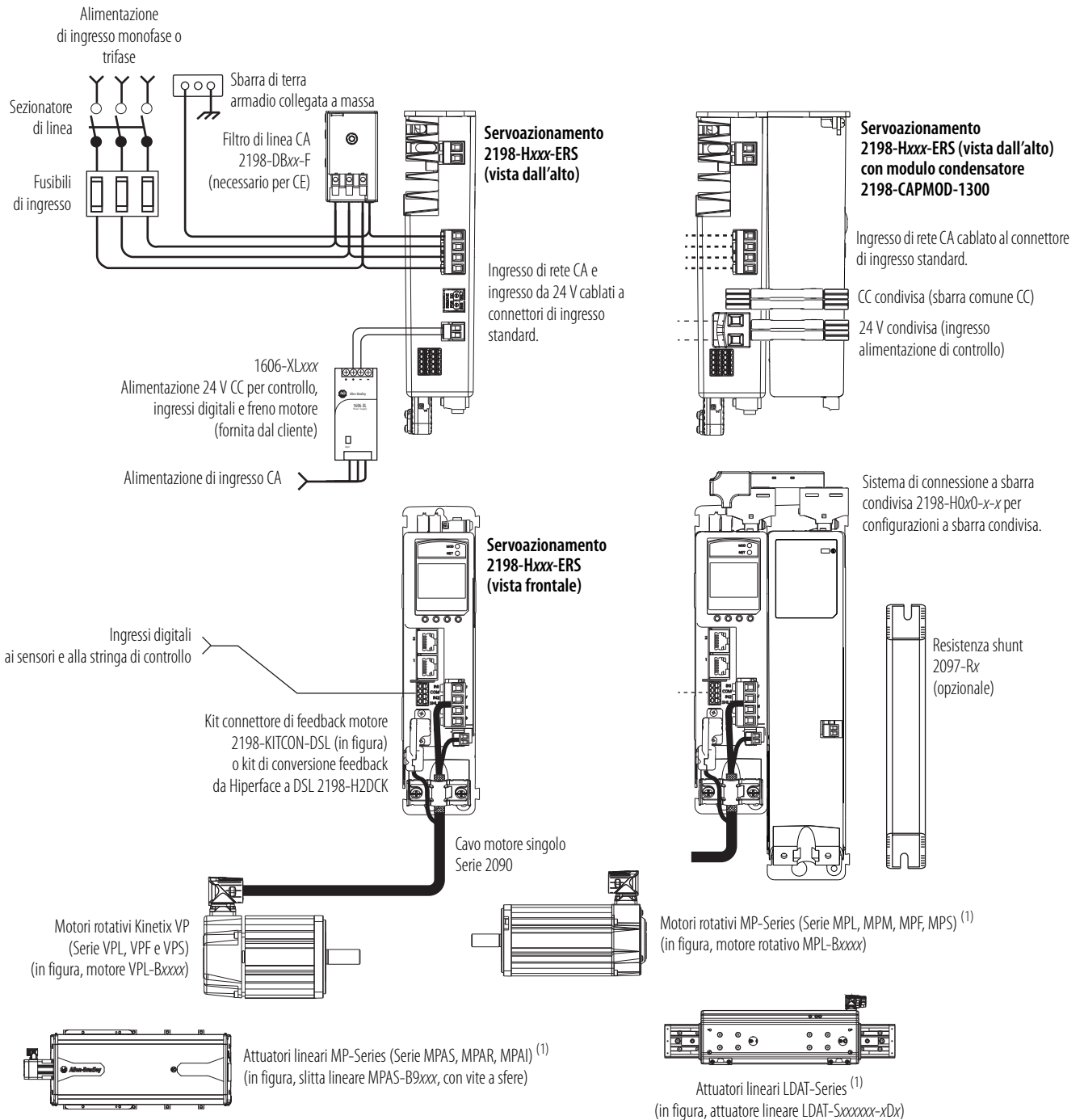
Per le specifiche del servoazionamento Kinetix 5500 non incluse in questa pubblicazione, consultare la pubblicazione [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data.

Configurazioni hardware tipiche

Queste tipiche configurazioni hardware illustrano l'utilizzo di servoazionamenti, motori e accessori di controllo assi disponibili per i servoazionamenti Kinetix 5500.

Configurazioni stand-alone

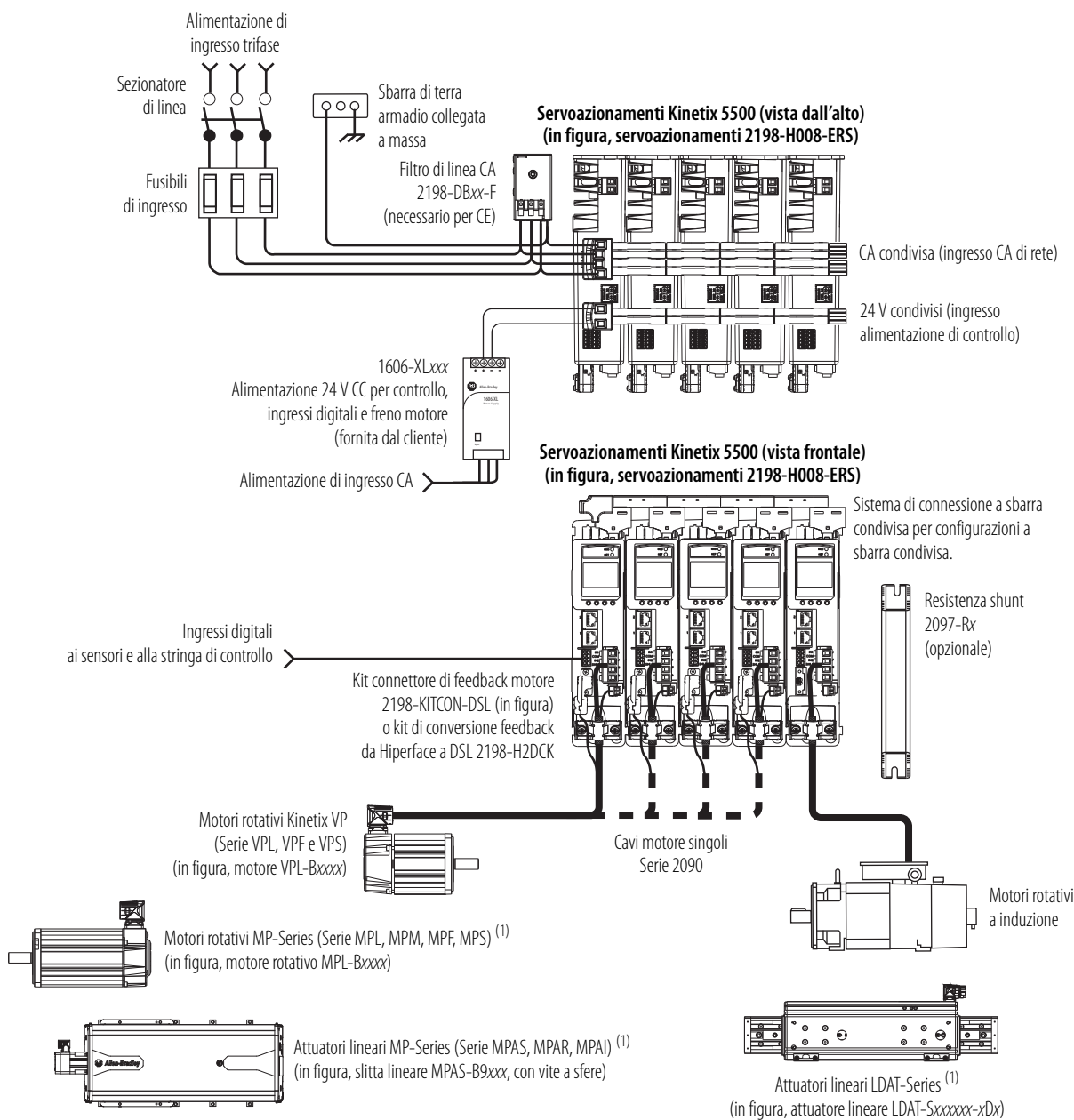
In questi esempi, è illustrato un singolo servoazionamento stand-alone, con e senza il modulo condensatore Serie 2198.



(1) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. Gli attuatori lineari LDAT-Series e i motori e gli attuatori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Configurazioni con alimentazione CA condivisa

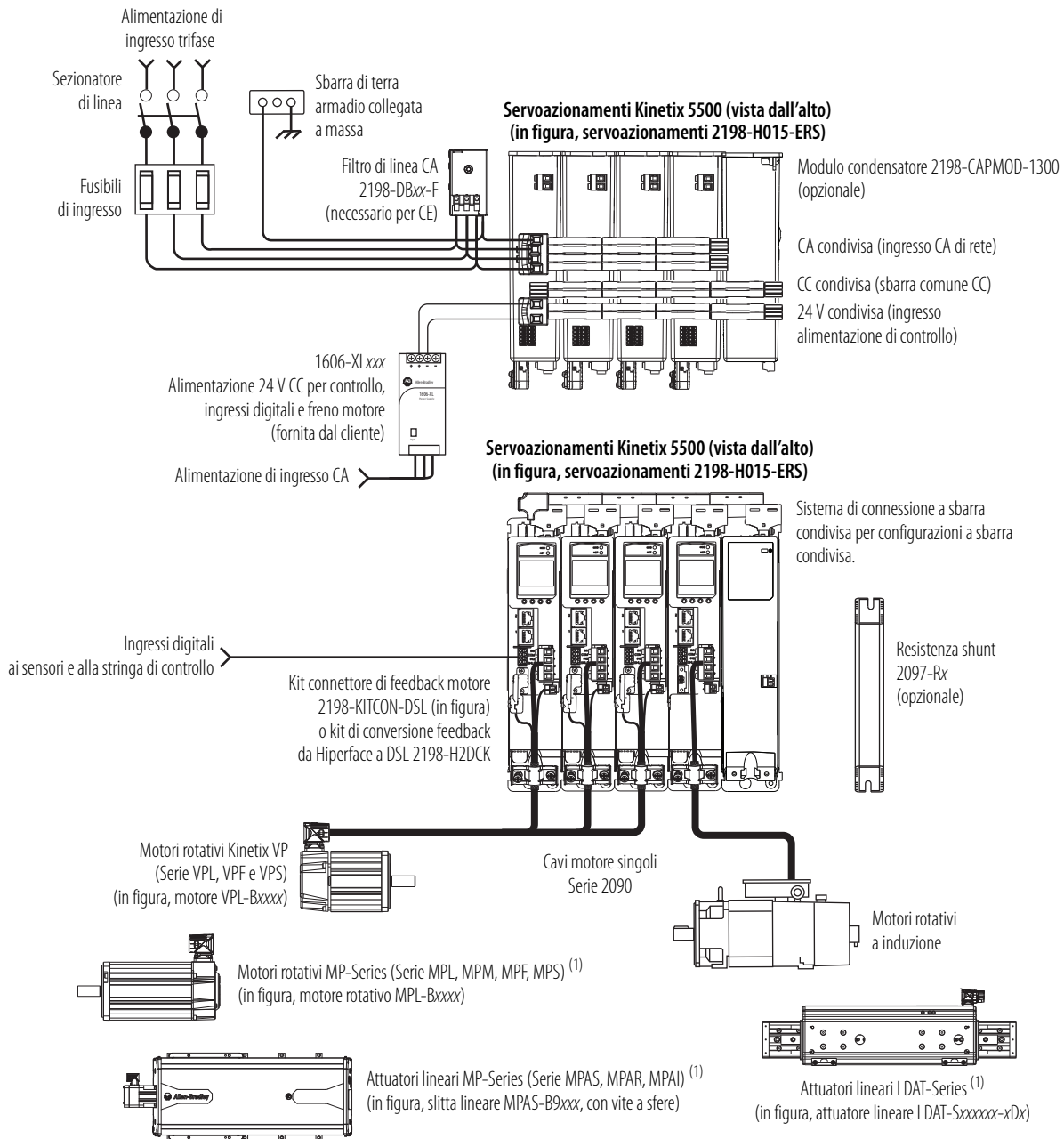
In questo esempio, l'alimentazione CA trifase e l'alimentazione di controllo da 24 V vengono condivise in una configurazione multiasse. Tutti i servoazionamenti devono avere la stessa potenza nominale (numero di catalogo). I moduli condensatori non sono supportati.



(1) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. Gli attuatori lineari LDAT-Series e i motori e gli attuatori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Configurazioni con alimentazione CA/CC condivisa

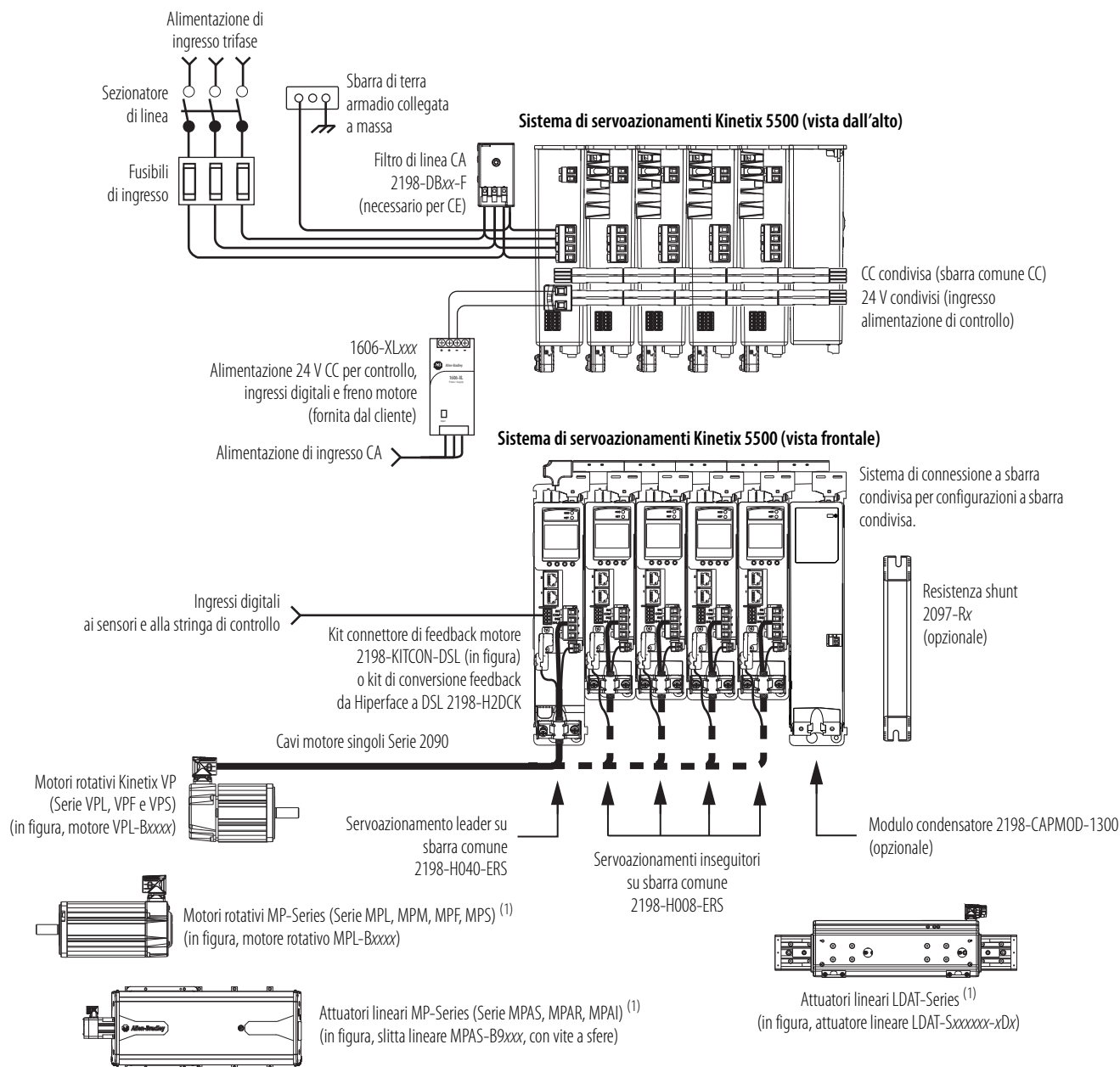
In questo esempio, l'alimentazione di ingresso CA trifase, l'alimentazione del controllo da 24 V e l'alimentazione della sbarra CC vengono condivise in una configurazione multiasse. Tutti i servoazionamenti devono avere la stessa potenza nominale (numero di catalogo).



(1) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. Gli attuatori lineari LDAT-Series e i motori e gli attuatori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Configurazioni a CC condivisa (sbarra comune)

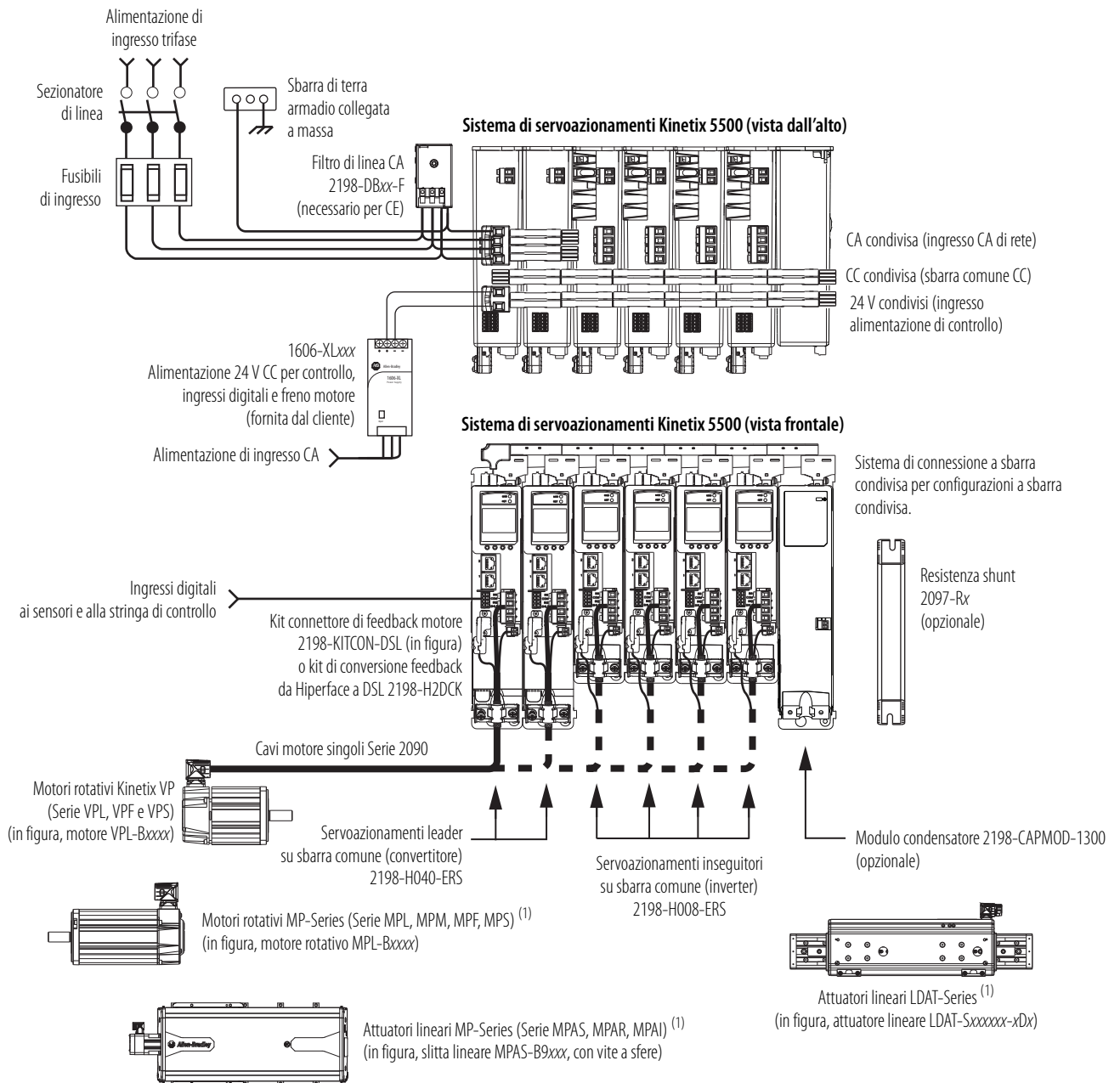
In questo esempio multiasse, il servoazionamento leader su sbarra comune (sourcing) riceve alimentazione di ingresso CA trifase e fornisce alimentazione CC ai servoazionamenti inseguitori su sbarra comune (sinking). La potenza nominale del servoazionamento leader su sbarra comune è superiore o uguale alla potenza nominale di ogni servoazionamento inseguitore.



(1) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. Gli attuatori lineari LDAT-Series e i motori e gli attuatori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Configurazione ibrida con alimentazione CA/CC condivisa

In questo esempio multiasse, l'alimentazione di ingresso CA trifase viene fornita a due servoazionamenti convertitori. La taglia dei servoazionamenti convertitori deve essere la stessa, oltre che maggiore o uguale alla taglia dei servoazionamenti inverter. Questa configurazione di convertitori in parallelo aumenta l'alimentazione CC fornita ai servoazionamenti inverter.



(1) Richiede il kit di conversione del feedback 2198-H2DCK da Hiperface a DSL. Gli attuatori lineari LDAT-Series e i motori e gli attuatori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Configurazioni di comunicazione tipiche

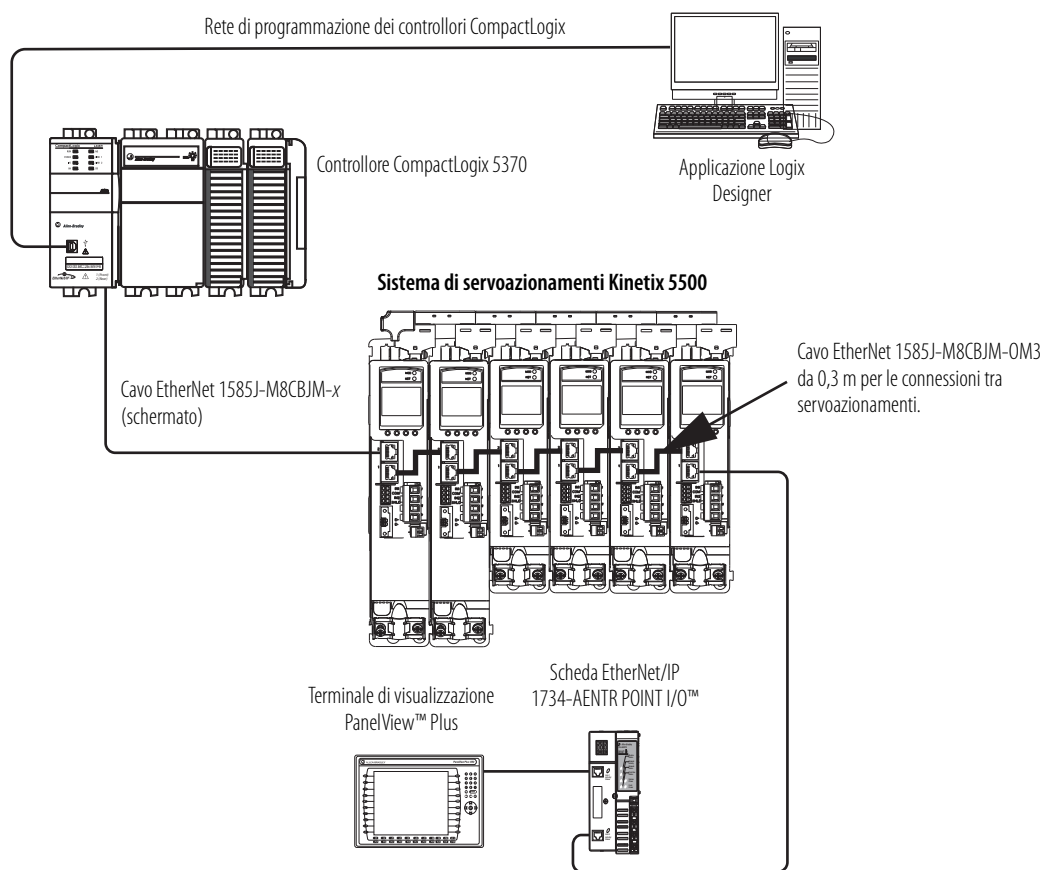
I servoazionamenti Kinetix 5500 utilizzano la rete EtherNet/IP per la configurazione del controllore/modulo Logix5000. È possibile utilizzare qualunque topologia EtherNet tra cui quelle a stella, lineare e ad anello. Questi esempi presentano i controllori di automazione programmabili CompactLogix 5370 (in figura, numero di catalogo 1769-L36ERM) con supporto per Integrated Motion su EtherNet/IP. Le caratteristiche del controllore includono quanto segue:

- Supporto di un numero massimo di 16 assi
- Supporto di un numero massimo di 48 dispositivi in configurazioni lineari
- Connettività a doppia porta per supportare la topologia DLR (rete ad anello a livello di dispositivi)

IMPORTANTE Il cavo schermato EtherNet, numero di catalogo 1585J-M8CBJM-x, è disponibile fino a 78 m di lunghezza. Tuttavia, la lunghezza totale del cavo EtherNet tra servoazionamenti, tra servoazionamento e controllore o tra servoazionamento e switch non deve superare i 100 m.

In questo esempio, tutti i dispositivi sono collegati in topologia lineare. I servoazionamenti Kinetix 5500 includono la connettività a doppia porta, ma in caso di scollegamento di un qualunque dispositivo tutti i dispositivi a valle perdono la comunicazione. I dispositivi senza doppia porta devono includere il modulo 1783-ETAP o essere collegati all'estremità della linea.

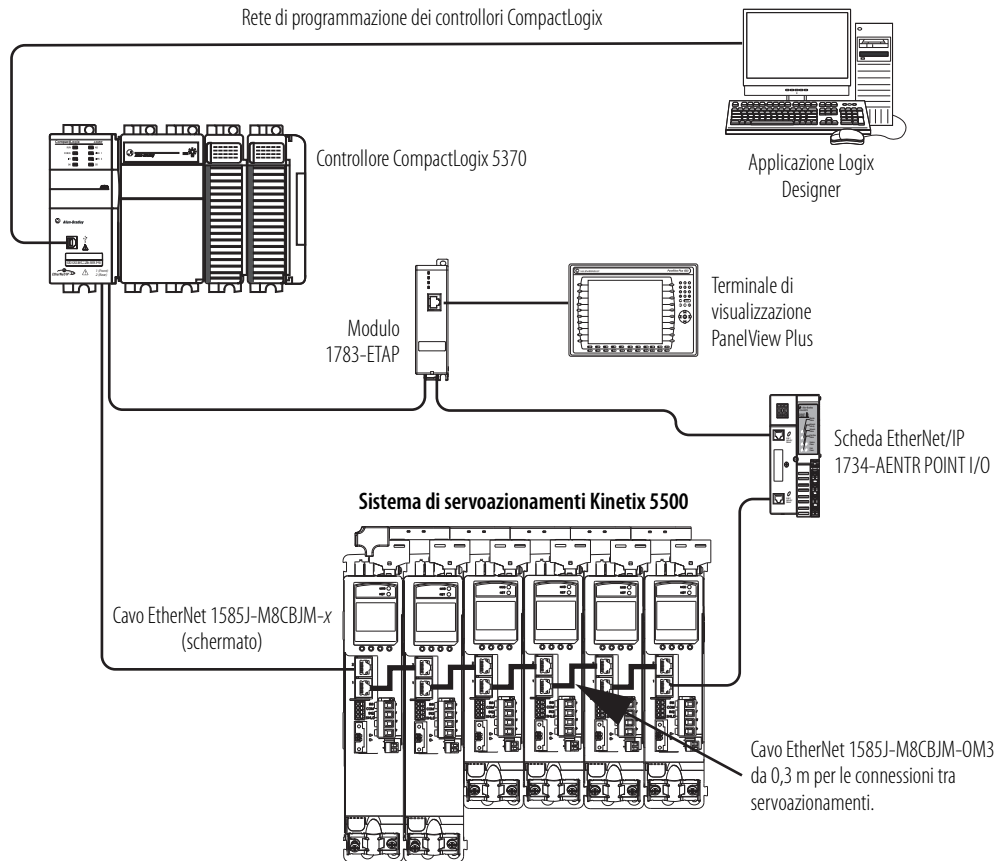
Comunicazione lineare Kinetix 5500



In questo esempio, i dispositivi sono collegati con topologia ad anello. Se un dispositivo nell'anello è scollegato, gli altri dispositivi continuano a comunicare. Per il corretto funzionamento della topologia ad anello, è necessario un supervisore DLR (rete ad anello a livello di dispositivi) (ad es. il dispositivo Serie 1783 ETAP). DLR è uno standard ODVA.

I dispositivi senza doppia porta devono includere, ad esempio, il modulo 1783-ETAP.

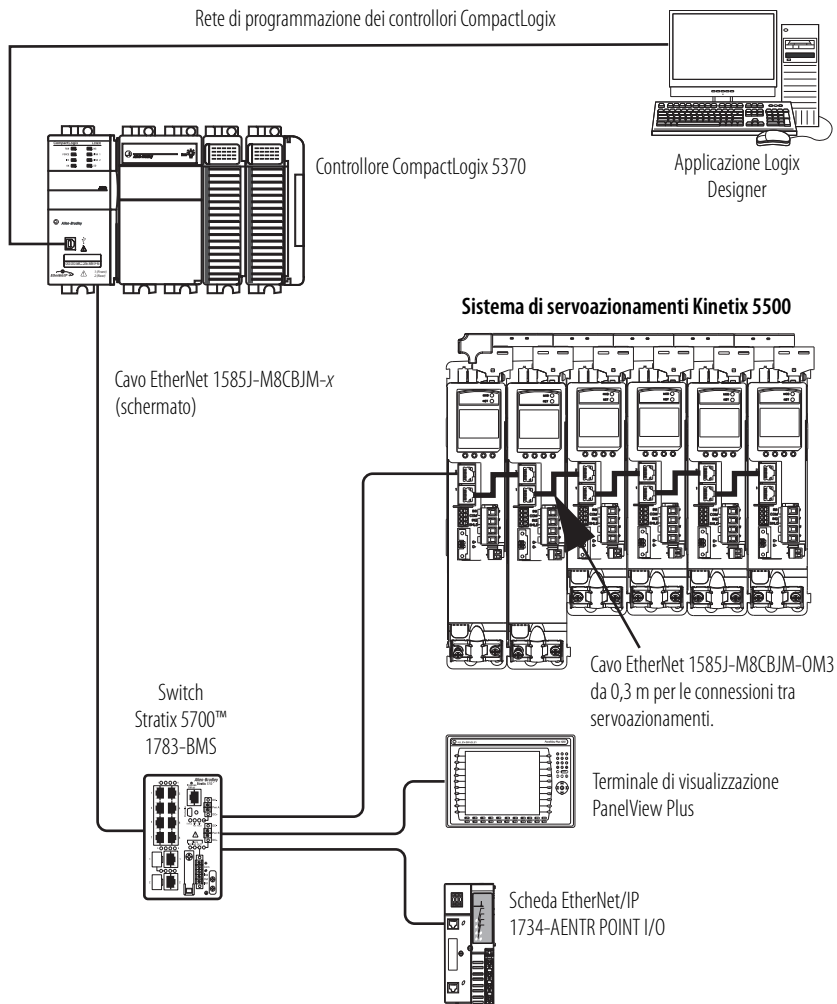
Comunicazione ad anello Kinetix 5500



In questo esempio, i dispositivi sono collegati con topologia a stella. Ogni dispositivo è collegato direttamente allo switch.

I servoazionamenti Kinetix 5500 hanno doppia porta, quindi la topologia lineare tra i servoazionamenti viene mantenuta, ma i servoazionamenti Kinetix 5500 e gli altri dispositivi funzionano indipendentemente. La perdita di un dispositivo non influisce sul funzionamento degli altri.

Comunicazione a stella Kinetix 5500



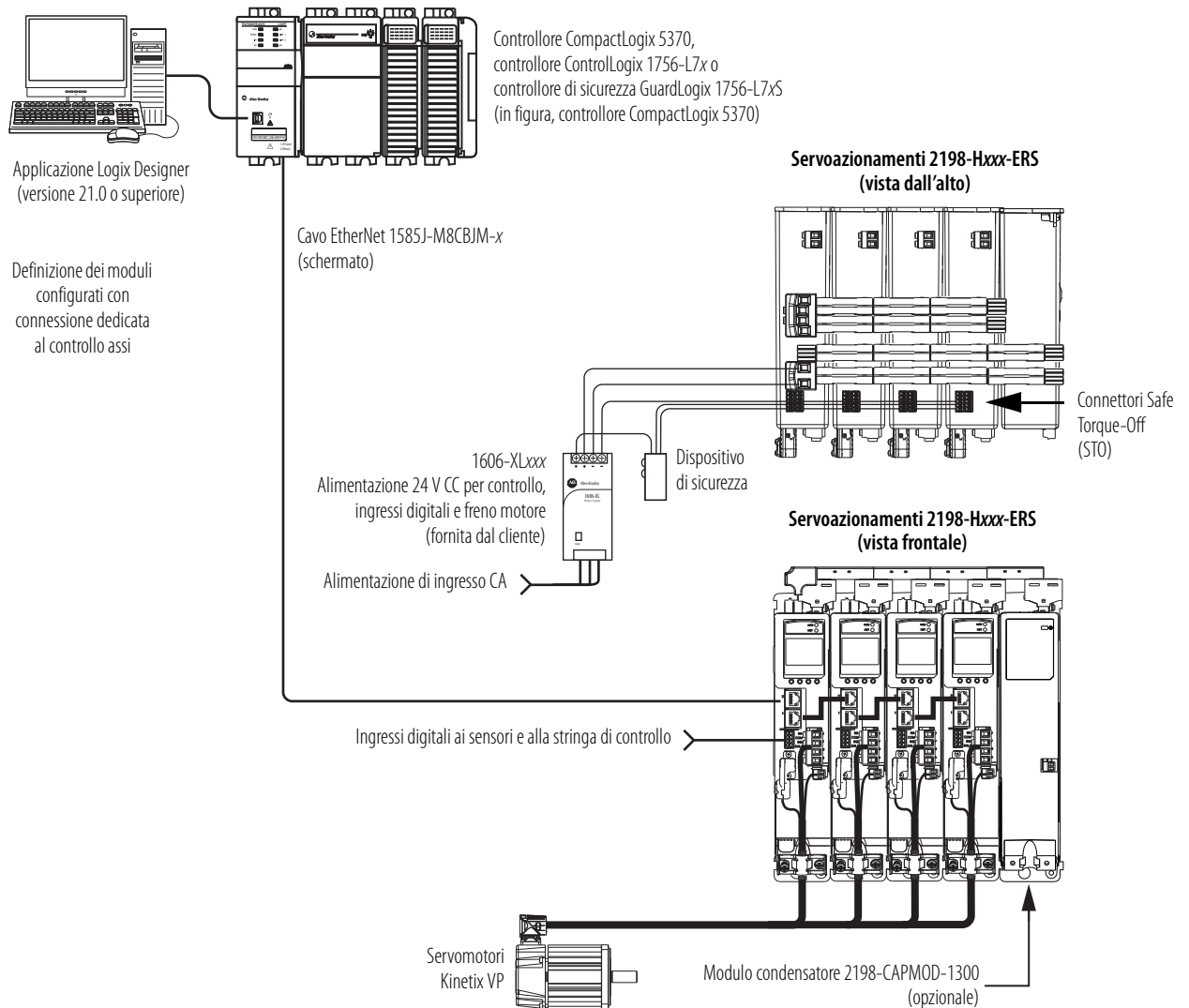
Configurazioni Safe Torque-Off

I servoazionamenti Kinetix 5500 sono disponibili con Safe Torque-Off su connessioni cablate o integrate su EtherNet/IP. Questi esempi illustrano le opzioni di configurazione di Safe Torque-Off.

Configurazione di sicurezza cablata

I servoazionamenti 2198-Hxxx-ERS utilizzano il connettore Safe Torque-Off (STO) per le connessioni di sicurezza cablate a cascata tra servoazionamenti.

Configurazione di Safe Torque-Off (cablata)



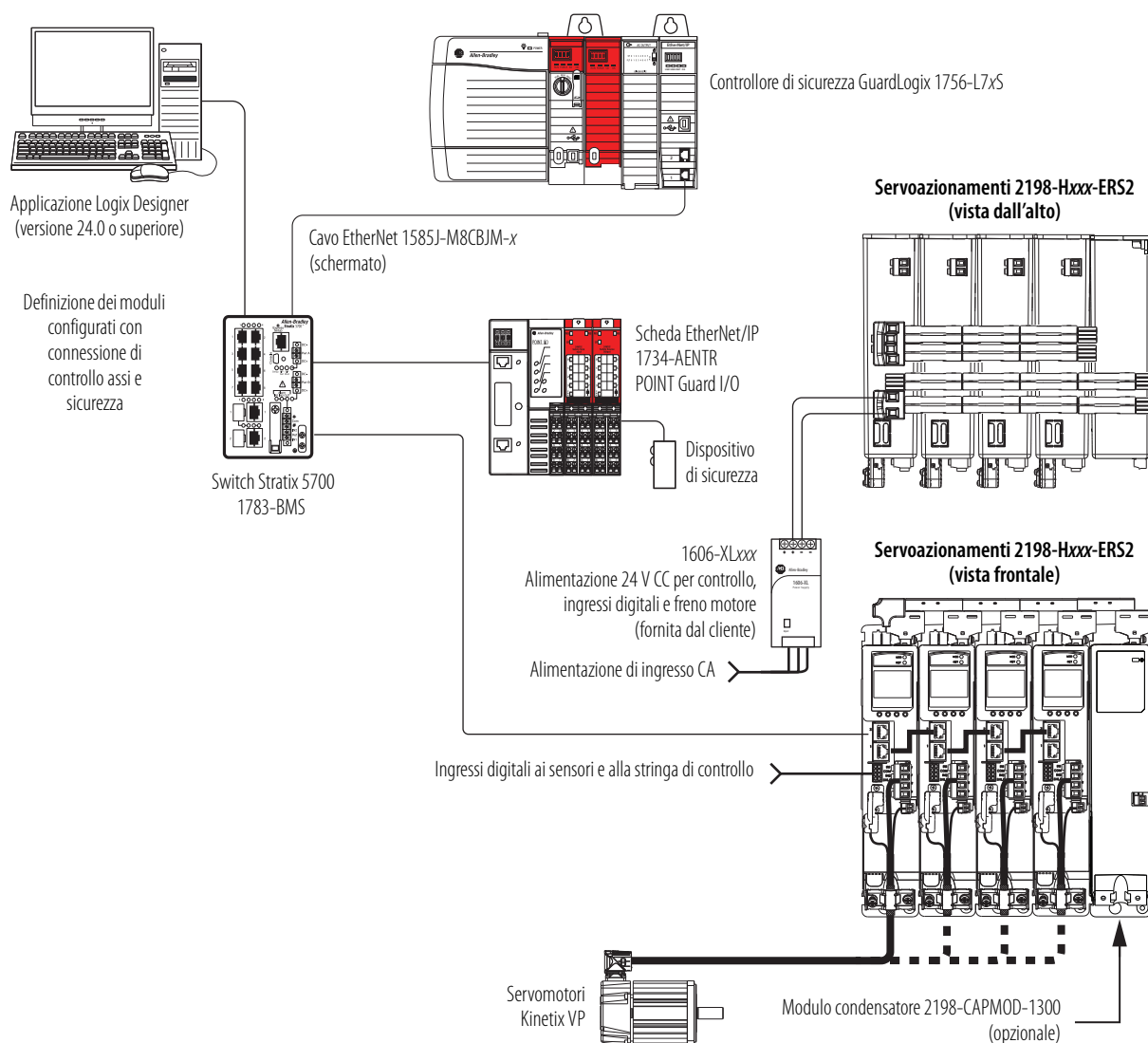
Configurazioni di sicurezza integrata

Il controllore di sicurezza GuardLogix 1756-L7xS genera il comando Safe Torque-Off (STO) su EtherNet/IP e il servoazionamento 2198-Hxxx-ERS2 esegue il comando STO.

In questo esempio, un singolo controllore di sicurezza GuardLogix esegue le connessioni di controllo assi e sicurezza con i servoazionamenti 2198-Hxxx-ERS2.

IMPORTANTE Se in un'applicazione con connessioni di controllo assi e sicurezza si utilizza un solo controllore, esso deve necessariamente essere un controllore di sicurezza GuardLogix 1756-L7xS.

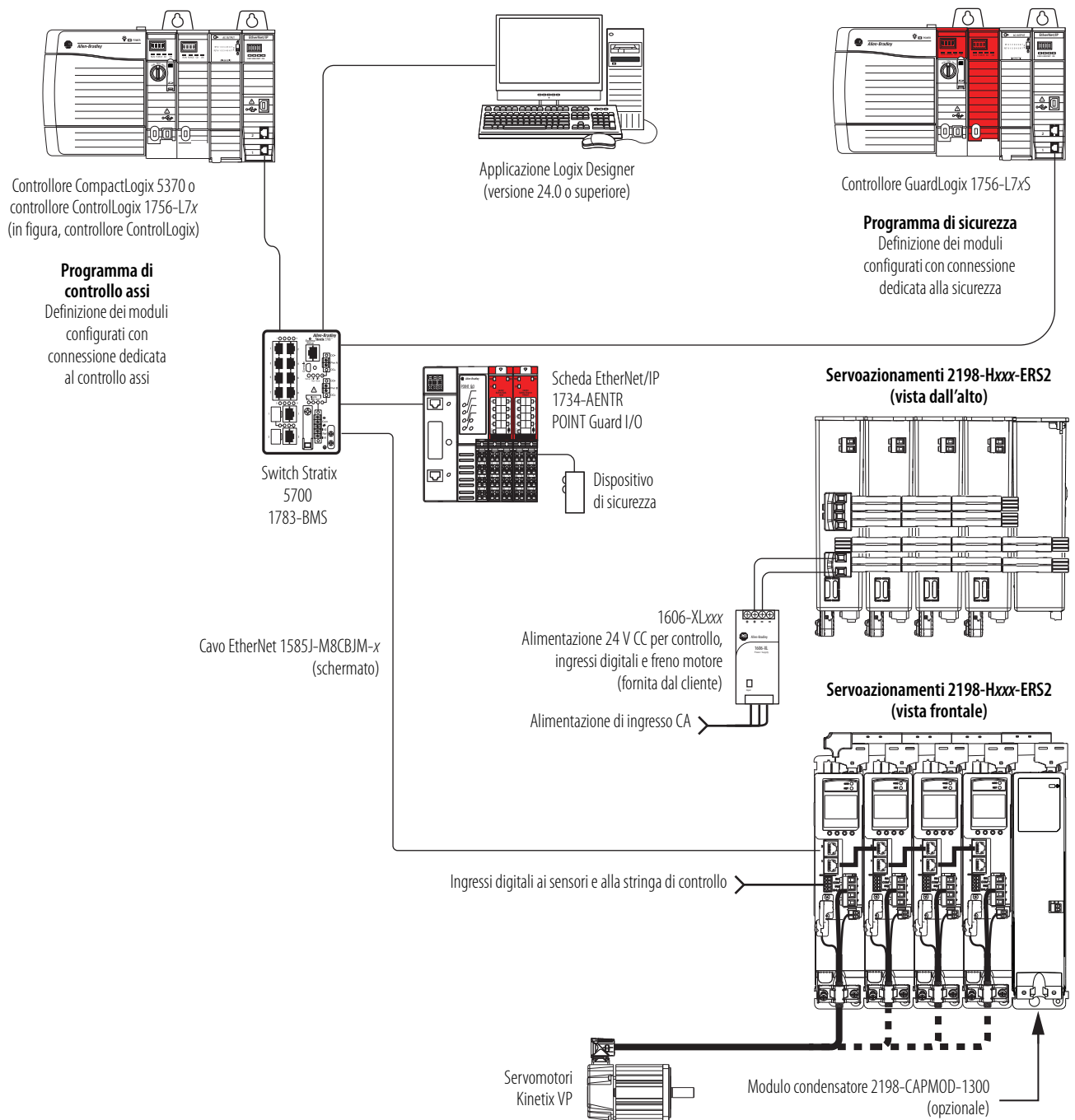
Configurazione di controllo assi e sicurezza (controllore singolo)



In questo esempio, un controllore standard esegue la connessione dedicata al controllo assi e un altro controllore di sicurezza GuardLogix esegue la connessione dedicata alla sicurezza con i servoazionamenti 2198-Hxxx-ERS2.

IMPORTANTE Se due controllori vengono utilizzati in un'applicazione con connessioni dedicate una al controllo assi e l'altra alla sicurezza, la connessione di sicurezza deve essere eseguita con un controllore di sicurezza GuardLogix 1756-L7xS e la connessione di controllo assi con un controllore ControlLogix 1756-L7x o CompactLogix 5370.

Configurazione di controllo assi e sicurezza (multicontrollore)



Specifiche delle prestazioni per motori rotativi

Queste famiglie di motori rotativi sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 5500.

Famiglia di motori rotativi	Pagina
Motori a bassa inerzia Kinetix VP (Serie VPL)	44
Motori idonei all'uso in campo alimentare Kinetix VP (Serie VPF)	47
Motori in acciaio inossidabile Kinetix VP (Serie VPS)	50
Motori a bassa inerzia MP-Series (Serie MPL)	50
Motori a media inerzia MP-Series (Serie MPM)	52
Motori idonei all'uso in campo alimentare MP-Series (Serie MPF)	53
Motori in acciaio inossidabile MP-Series (Serie MPS)	54

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 5500 e motori Kinetix VP che includono la selezione dei numeri di catalogo dei cavi e le curve coppia/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM009](#), Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni motore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie VPL con i servoazionamenti Kinetix 5500

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V) (segue)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V) (segue)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie VPF con i servoazionamenti Kinetix 5500

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V) (segue)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
VPF-B0752F	7000	3,80	1,61 (14,0)	13,30	4,39 (39,0)	0,76 (1,02)	7000	2198-H015-ERSx
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie VPS con i servoazionamenti Kinetix 5500

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Velocità alla potenza nominale del motore giri/min	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPL con i servoazionamenti Kinetix 5500

Questi motori richiedono il kit di conversione feedback 2198-H2DCK. I motori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N-m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N-m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPM con i servoazionamenti Kinetix 5500

Questi motori richiedono il kit di conversione feedback 2198-H2DCK. I motori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V) (segue)

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPF con i servoazionamenti Kinetix 5500

Questi motori richiedono il kit di conversione feedback 2198-H2DCK. I motori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPS con i servoazionamenti Kinetix 5500

Questi motori richiedono il kit di conversione feedback 2198-H2DCK. I motori MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPS con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPS con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità nominale, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW (Hp)	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni per controllo assi lineare

Queste famiglie di prodotti per controllo assi lineare sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 5500.

Famiglie di prodotti per controllo assi lineare	Pagina
Attuatori lineari integrati LDAT-Series	55
Slitte lineari integrate MP-Series (Serie MPAS, vite a sfere)	62
Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR)	63
Cilindri elettrici per uso gravoso MP-Series (Serie MPAL)	64

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 5500 che includono la selezione del numero di catalogo del cavo e le curve forza/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM009](#), Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni attuatore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni degli attuatori LDAT-Series con i servoazionamenti Kinetix 5500

Questi attuatori richiedono il kit di conversione feedback 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 200 V e attuatori lineari taglia 30

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 240 V CA)
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	126 (28)	12,2	336 (76)	0,40	2198-H015-ERSx
LDAT-S032020-EDx	4,1					0,47	
LDAT-S032030-EDx	4,7					0,52	
LDAT-S032040-EDx	5,0					0,55	
LDAT-S033010-DDx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2198-H040-ERSx
LDAT-S033020-DDx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DDx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DDx						0,55	
LDAT-S033010-EDx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,65	2198-H015-ERSx
LDAT-S033020-EDx	4,4					0,65	
LDAT-S033030-EDx						0,65	
LDAT-S033040-EDx						0,65	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 200 V e attuatore lineare taglia 50

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 240 V CA)
LDAT-S051010-DDx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,31	2198-H015-ERSx
LDAT-S051020-DDx	3,7					0,38	
LDAT-S051030-DDx	4,1					0,42	
LDAT-S051040-DDx	4,4					0,44	
LDAT-S051050-DDx	4,7					0,46	
LDAT-S052010-DDx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,79	2198-H025-ERSx
LDAT-S052020-DDx	4,8					0,97	
LDAT-S052030-DDx	5,00					1,01	
LDAT-S052040-DDx							
LDAT-S052050-DDx							
LDAT-S052010-EDx ... LDAT-S052050-EDx	2,6	3,1	11,4	0,50	2198-H015-ERSx		
LDAT-S053010-DDx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,31	2198-H040-ERSx
LDAT-S053020-DDx	5,0					1,53	
LDAT-S053030-DDx ... LDAT-S053050-DDx	5,0					1,53	
LDAT-S053010-EDx ... LDAT-S053050-EDx	1,7	3,1	11,4	0,47	2198-H015-ERSx		
LDAT-S054010-DDx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	1,87	2198-H040-ERSx
LDAT-S054020-DDx ... LDAT-S054050-DDx	5,0					2,05	
LDAT-S054010-EDx ... LDAT-S054050-EDx	2,6					6,2	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 200 V e attuatori lineari frame 70

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 240 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 200 V e attuatori lineari taglia 100

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 240 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 200 V e attuatori lineari taglia 150

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 240 V CA)
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

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 400 V e attuatori lineari taglia 30

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 480 V CA)
LDAT-S031010-DDx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2198-H015-ERSx
LDAT-S031020-DDx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-DDx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-DDx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-DDx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,40	2198-H025-ERSx
LDAT-S032020-DDx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-DDx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-DDx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-EDx	3,1	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,40	2198-H015-ERSx
LDAT-S032020-EDx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-EDx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-EDx	5,0					0,63	
LDAT-S033010-DDx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2198-H040-ERSx
LDAT-S033020-DDx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DDx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DDx						0,67	
LDAT-S033010-EDx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,67	2198-H015-ERSx
LDAT-S033020-EDx	4,7					0,87	
LDAT-S033030-EDx	5,0					0,91	
LDAT-S033040-EDx						0,91	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 400 V e attuatori lineari taglia 50

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 480 V CA)
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	11,4	1093 (246)	0,80	2198-H015-ERSx
LDAT-S052020-EDx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-EDx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-EDx							
LDAT-S052050-EDx							
LDAT-S053010-DDx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,56	2198-H040-ERSx
LDAT-S053020-DDx	5,0					1,87	
LDAT-S053030-DDx ... LDAT-S053050-DDx							
LDAT-S053010-EDx ... LDAT-S053050-EDx	3,5	3,1		11,4		1,04	2198-H015-ERSx
LDAT-S054010-DDx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	2,26	2198-H040-ERSx
LDAT-S054020-DDx ... LDAT-S054050-DDx	5,00					2,53	
LDAT-S054010-EDx	4,4					1,87	
LDAT-S054020-EDx ... LDAT-S054050-EDx	5,0	6,2		22,7		2,05	2198-H025-ERSx

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 400 V e attuatori lineari frame 70

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 480 V CA)	
LDAT-S072010-DDx	3,9	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,37	2198-H025-ERSx	
LDAT-S072020-DDx	5,0					1,64		
LDAT-S072030-DDx ... LDAT-S072070-DDx								
LDAT-S072010-EDx	3,5	3,0		11,0		1,03	2198-H015-ERSx	
LDAT-S072020-EDx								
LDAT-S072070-EDx								
LDAT-S073010-DDx	4,4	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	2,27	2198-H040-ERSx	
LDAT-S073020-DDx	5,0					2,50		
LDAT-S073070-DDx								
LDAT-S073010-EDx ... LDAT-S073070-EDx	2,4	3,0		10,9		1,01	2198-H015-ERSx	
LDAT-S074010-DDx	4,7	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	3,15	2198-H040-ERSx	
LDAT-S074020-DDx	5,0					3,30		
LDAT-S074070-DDx								
LDAT-S074010-EDx ... LDAT-S074070-EDx	3,5	6,0		21,7		2,08	2198-H025-ERSx	
LDAT-S076010-DDx	5,0	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	5,02	2198-H070-ERSx	
LDAT-S076020-DDx								
LDAT-S076070-DDx								
LDAT-S076010-EDx ... LDAT-S076070-EDx	3,5	9,1		33,2		3,18	2198-H040-ERSx	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 400 V e attuatori lineari taglia 100

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 480 V CA)
LDAT-S102010-DDx	3,4	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	1,44	2198-H025-ERSx
LDAT-S102020-DDx	4,4					1,74	
LDAT-S102030-DDx	5,0					1,91	
LDAT-S102040-DDx							
LDAT-S102050-DDx ... LDAT-S102090-DDx							
LDAT-S102010-EDx ... LDAT-S102090-EDx	2,6	2,9	10,5	0,96	2198-H015-ERSx		
LDAT-S103010-DDx	3,8	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	2,41	2198-H040-ERSx
LDAT-S103020-DDx	5,0					2,93	
LDAT-S103030-DDx ... LDAT-S103090-DDx							
LDAT-S103010-EDx ... LDAT-S103090-EDx							
LDAT-S104010-DDx	4,1	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	3,76	2198-H040-ERSx
LDAT-S104020-DDx	5,0					4,29	
LDAT-S104030-DDx ... LDAT-S104090-DDx							
LDAT-S104010-EDx ... LDAT-S104090-EDx	2,7	5,7	21,0	2,07	2198-H025-ERSx		
LDAT-S106010-DDx	4,5	17,3	1403 (315)	63,0	3871 (870)	5,41	2198-H070-ERSx
LDAT-S106020-DDx ... LDAT-S106090-DDx	5,0					5,87	
LDAT-S106010-EDx ... LDAT-S106090-EDx							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 400 V e attuatori lineari taglia 150

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 480 V CA)
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							
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

Specifiche delle prestazioni con servoazionamento da 400 V e attuatori lineari taglia 150 (segue)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Kinetix 5500 (ingresso da 480 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni delle slitte Serie MPAS con i servoazionamenti Kinetix 5500

Questi attuatori richiedono il kit di conversione feedback 2198-H2DCK. Le slitte lineari MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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) Per corse di 900 mm, la velocità massima è 176 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 143 mm/s.

(2) Per corse di 780 mm, la velocità massima è 889 mm/s. Per corse di 900 mm, la velocità massima è 715 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 582 mm/s.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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) Per corse di 900 mm, la velocità massima è 176 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 143 mm/s.

(2) Per corse di 780 mm, la velocità massima è 889 mm/s. Per corse di 900 mm, la velocità massima è 715 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 582 mm/s.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAR con i servoazionamenti Kinetix 5500

Questi attuatori richiedono il kit di conversione feedback 2198-H2DCK. I cilindri elettrici MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAl con i servoazionamenti Kinetix 5500

Questi attuatori richiedono il kit di conversione feedback 2198-H2DCK. I cilindri elettrici MP-Series (200 V) richiedono il kit di conversione 2198-H2DCK (serie B o superiore).

Specifiche delle prestazioni per cilindri con vite a sfere e servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
			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 (2.950)	10.415 (2.341)	16,70	13.345 (3.000)	0,55	2198-H040-ERSx
MPAI-A5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33,40	13.122 (2.950)		

Specifiche delle prestazioni per cilindri con vite a rulli e servoazionamenti Kinetix 5500 (200 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 240 V CA)
			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 (3.300)	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)							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni per cilindri con vite a sfere e servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
			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 (2.950)	10.415 (2.341)	8,48	13.345 (3.000)	0,55	2198-H015-ERSx
MPAI-B5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16,70	13.122 (2.950)		

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni per cilindri con vite a rulli e servoazionamenti Kinetix 5500 (400 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 5500 (ingresso 480 V CA)
			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 (3.300)	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)							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Note:

Servoazionamenti modulari Kinetix 6200 e Kinetix 6500



Questi servoazionamenti multiasse con Safe speed contribuiscono a incrementare la produttività e a proteggere il personale mediante funzioni di sicurezza integrate. L'architettura modulare e il controllo semplificano la manutenzione e aumentano la flessibilità perché il servoazionamento passa facilmente dalla funzione Safe Torque-Off alla funzione Safe Speed.

I servoazionamenti Kinetix 6500 dispongono di Integrated Motion su EtherNet/IP mediante le tecnologie CIP Motion e CIP Sync, sviluppate da ODVA e basate sul protocollo CIP (Common Industrial Protocol).

I servoazionamenti Kinetix 6200 con la funzione di Integrated Motion sull'interfaccia SERCOS e la compatibilità con i servoazionamenti Kinetix 6000 consentono l'utilizzo delle funzioni avanzate proprio dove e quando serve.

Caratteristiche dei servoazionamenti Kinetix 6200 e Kinetix 6500

- Struttura modulare multiasse per le opzioni di comunicazione e sicurezza
 - Integrated Motion su EtherNet/IP (moduli di controllo Kinetix 6500)
 - Integrated Motion su interfaccia SERCOS (moduli di controllo Kinetix 6200)
 - Moduli di potenza IAM/AM Serie 2094
- Certificazione TÜV: PLe, Cat 4, secondo EN ISO 13849 e SIL CL3 secondo IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 61062
 - Controllo Safe Speed Monitoring
 - Controllo Safe Torque-Off
- 324...528 V CA trifase (ingresso da 400 V) ai moduli di potenza IAM/AM
 - Potenza di uscita continua di 1,8...22 kW (inverter)
 - Corrente di uscita continua di 2,8...34,6 A eff. (inverter)
- Software RSLogix 5000 o applicazione Logix Designer per la programmazione (logica ladder, testo strutturato e diagrammi funzionali sequenziali)
- Kinetix Integrated Motion con controllori ControlLogix o CompactLogix
- Feedback encoder assoluto ad alta risoluzione, multigiro e monogiro; asse ausiliario di solo feedback

Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di servoazionamenti, consultare la sezione Servoazionamenti a partire da [pagina 28](#).

Componenti dei servoazionamenti Kinetix 6200 e Kinetix 6500

I sistemi modulari di servoazionamento Kinetix 6200 e Kinetix 6500 sono costituiti dai seguenti componenti fondamentali:

- Un modulo di potenza assi integrato (IAM o IAM leader)
- Fino a sette moduli di potenza assi (AM)
- Fino a otto moduli di controllo (interfaccia SERCOS o rete EtherNet/IP)
- Una linea di alimentazione
- Da uno a otto motori rotativi, motori lineari o attuatori lineari
- Da uno a otto cavi di alimentazione e feedback motore
- Kit di connettori a basso profilo (necessari per i cavi con fili volanti)
- Da due a nove cavi in fibra ottica SERCOS (solo moduli di controllo Kinetix 6200)
- Cavi EtherNet per il controllore Logix5000 (solo moduli di controllo Kinetix 6500)
- Cavi EtherNet per la programmazione della configurazione di sicurezza (moduli di controllo Kinetix 6200 e Kinetix 6500)

I sistemi Kinetix 6200 e Kinetix 6500 possono includere anche uno o più moduli di potenza IAM utilizzati come inseguitori (con i moduli assi, le linee di alimentazione, i motori, i cavi e i kit di connettori corrispondenti, come richiesto dall'applicazione).

Con i servoazionamenti Kinetix 6200, è possibile utilizzare anche i sistemi integrati servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M

- Un modulo interfaccia di potenza (IPIM) Kinetix 6000M IDM per ogni sistema IDM
- Fino a 4 moduli IPIM sulla linea di alimentazione Serie 2094
- Fino a 16 unità integrate servoazionamento-motore (IDM) collegabili ad ogni modulo IPIM

È possibile utilizzare anche i seguenti componenti opzionali:

- Un modulo shunt Kinetix 6000, 2094-BSP2, con modulo shunt passivo esterno Serie 1394 opzionale
- Moduli di riempimento slot 2094-PRF
- Modulo interfaccia di linea (LIM) Serie 2094
- Modulo freno resistivo (RBM) Serie 2090
- Filtri di linea CA 2090-XXLF (necessari per CE)

Per i requisiti dettagliati dei sistemi di azionamento Kinetix 6200 e 6500, consultare la pubblicazione [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

Selezione dei servoazionamenti Kinetix 6200 e Kinetix 6500

Modulo di azionamento	Num. di Cat. azionamento	Potenza di uscita continua	
		Convertitore (A _{CC})	Inverter (A, 0-picco)
Modulo di potenza modulo assi integrato (IAM), 400 V	2094-BC01-MP5-M	6 kW, 9 A	1,8 kW, 4,0 A
	2094-BC01-M01-M	6 kW, 9 A	3,9 kW, 8,6 A
	2094-BC02-M02-M	15 kW, 23 A	6,6 kW, 14,6 A
	2094-BC04-M03-M	28 kW, 42 A	13,5 kW, 30 A
	2094-BC07-M05-M	45 kW, 68 A	22,0 kW, 49 A
Modulo di potenza modulo assi (AM), 400 V	2094-BMP5-M	N/A	1,8 kW, 4,0 A
	2094-BM01-M		3,9 kW, 8,6 A
	2094-BM02-M		6,6 kW, 14,6 A
	2094-BM03-M		13,5 kW, 30 A
	2094-BM05-M		22,0 kW, 49 A
Modulo di controllo Kinetix 6200 (SERCOS)	2094-SE02F-M00-S0, Safe Torque-Off		
	2094-SE02F-M00-S1, Safe Speed Monitoring		
Modulo di controllo Kinetix 6500 (EtherNet/IP)	2094-EN02D-M01-S0, Safe Torque-Off		
	2094-EN02D-M01-S1, Safe Speed Monitoring		
Linea di alimentazione 2094	2094-PR5x	Disponibile per sistemi a 1, 2, 3, 4, 5, 7 e 8 assi	
Modulo interfaccia di potenza IDM 2094	2094-SEPM-B24-S	400 V, 24 A eff., 15 kW, SERCOS, supporta fino a 16 unità integrate servoazionamento-motore	
Modulo shunt 2094	2094-BSP2	Modulo shunt da 200 W, 200/400 V (da montare sulla linea di alimentazione)	
Modulo di riempimento slot 2094	2094-PRF	200/400 V, copre gli slot inutilizzati sulla linea di alimentazione	

Per le specifiche dei servoazionamenti Kinetix 6200 e Kinetix 6500 non incluse in questa pubblicazione, consultare la pubblicazione [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data.

Compatibilità dei componenti dei servoazionamenti Kinetix 6000

I moduli di potenza 2094-BCxx-Mxx-M e 2094-BMxx-M hanno la stessa struttura di potenza dei servoazionamenti 2094-BCxx-Mxx-S e 2094-BMxx-S. Questo è il motivo per cui il modulo shunt 2094-BSP2, il modulo di riempimento slot 2094-PRF e le linee di alimentazione 2094-PRSx sono compatibili con entrambe le famiglie di servoazionamenti.

Inoltre, i moduli di potenza AM 2094-BMxx-M con interfaccia SERCOS sono compatibili con le linee di alimentazione con un modulo IAM 2094-BCxx-Mxx-S. I servoazionamenti AM 2094-BMxx-S, invece, sono compatibili con le linee di alimentazione con un modulo di potenza IAM 2094-BCxx-Mxx-M con interfaccia SERCOS.

IMPORTANTE I moduli di controllo Kinetix 6500 EtherNet/IP (numero di catalogo 2094-EN02D-M01-Sx) non sono compatibili con i moduli IAM/AM sulla stessa linea di alimentazione Serie 2094 in cui è presente l'interfaccia SERCOS.

Compatibilità dei moduli IAM/AM

Modulo IAM	Modulo di controllo	Modulo AM Kinetix 6000 2094-BMxx-S	Moduli di potenza AM 2094-BMxx-M	
			Modulo di controllo Kinetix 6200 2094-SE02F-M00-Sx	Modulo di controllo Kinetix 6500 2094-EN02D-M01-Sx
2094-BCxx-Mxx-S (serie B e C)	N/A			
2094-BCxx-Mxx-M (modulo di potenza IAM)	Interfaccia SERCOS 2094-SE02F-M00-Sx	Pienamente compatibile	Pienamente compatibile	Non compatibile
	Rete EtherNet/IP 2094-EN02D-M01-Sx	Non compatibile	Non compatibile	Pienamente compatibile

Per ulteriori informazioni sui moduli IAM e AM Kinetix 6000, numeri di catalogo 2094-xCxx-Mxx-S e 2094-xMxx-S, vedere Servoazionamenti multiasse Kinetix 6000 a [pagina 91](#).

Compatibilità dei sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M

Le linee di alimentazione Serie 2094 con servoazionamenti Kinetix 6000 (serie B) o Kinetix 6200 sono compatibili con i sistemi integrati servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M. Il modulo interfaccia di potenza (IPIM) del sistema integrato servoazionamento-motore si monta sulla linea di alimentazione e può essere collegato ad un numero massimo di 16 unità IDM.

IMPORTANTE I moduli di controllo EtherNet/IP Kinetix 6500 (numeri di catalogo 2094-EN02D-M01-Sx) non sono compatibili con i sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M.

Compatibilità dei moduli IAM

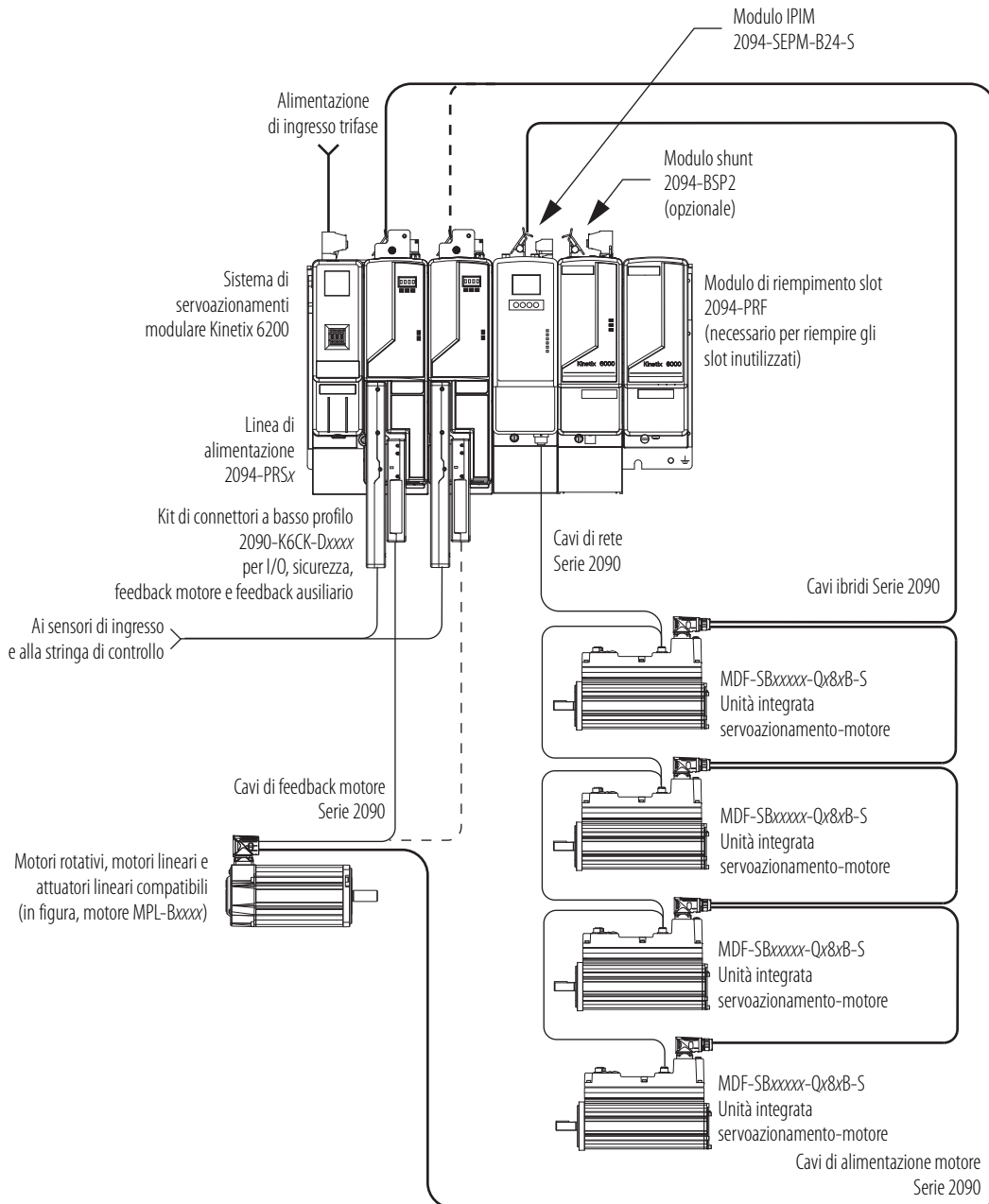
Modulo IAM	Modulo di controllo	Modulo interfaccia di potenza (IPIM) IDM 2094-SEPM-B24-S
2094-BCxx-Mxx-S (serie B e C)	N/A	
2094-BCxx-Mxx-M (modulo di potenza IAM)	Interfaccia SERCOS 2094-SE02F-M00-Sx	Pienamente compatibile
	Rete EtherNet/IP 2094-EN02D-M01-Sx	Non compatibile

Per ulteriori informazioni sui sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M, vedere Configurazione tipica dei sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M a [pagina 71](#).

Configurazione tipica dei sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M

Questa configurazione illustra l'uso dei servoazionamenti Kinetix 6200 con il sistema integrato servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M. Il modulo interfaccia di potenza (IPIM) IDM è incluso nella configurazione ad anello SERCOS in fibra ottica insieme ai moduli assi. Per gli esempi, vedere Configurazioni di comunicazione tipiche a [pagina 75](#).

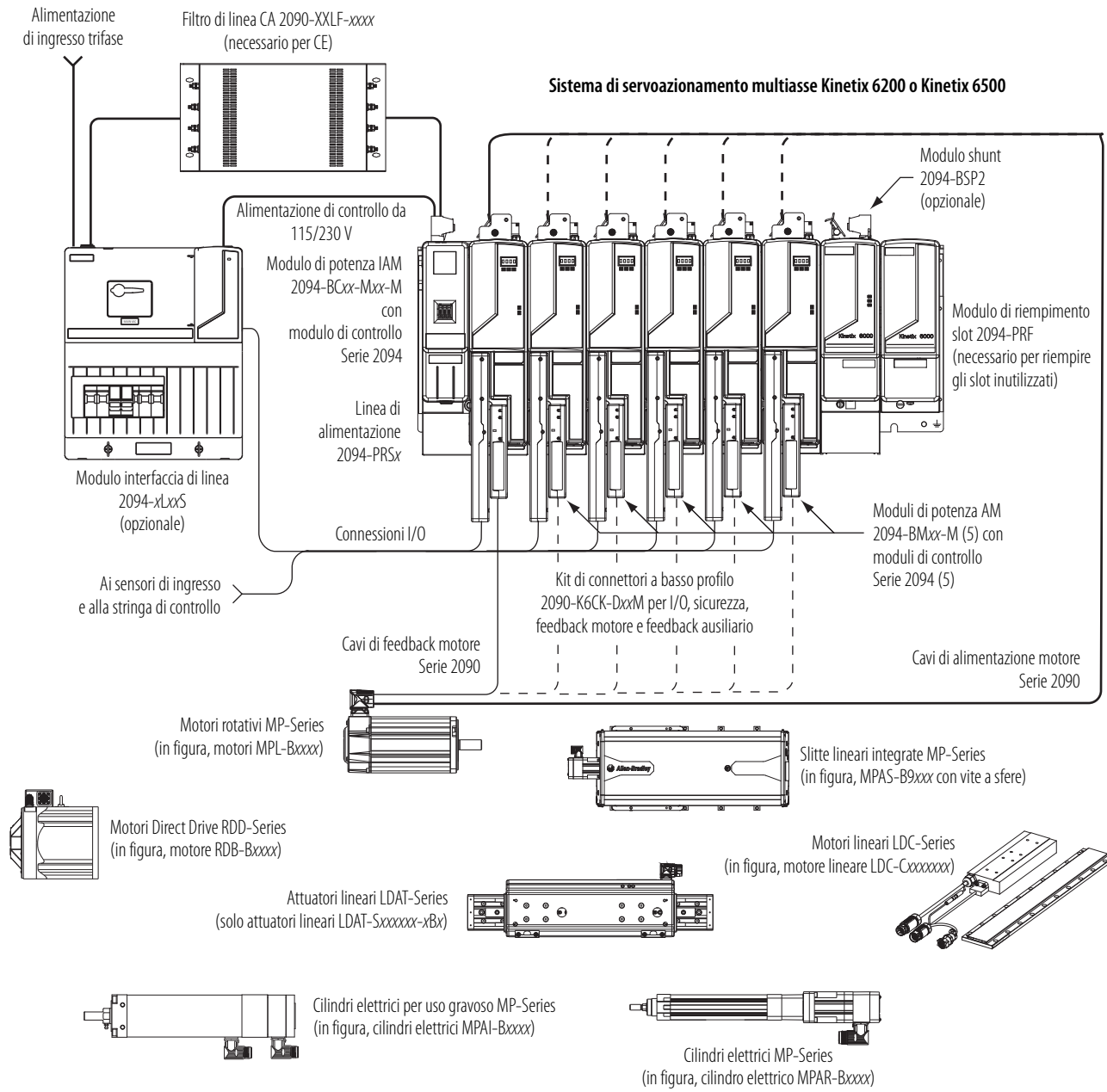
Servoazionamento modulare (con sistema IDM Kinetix 6000M)



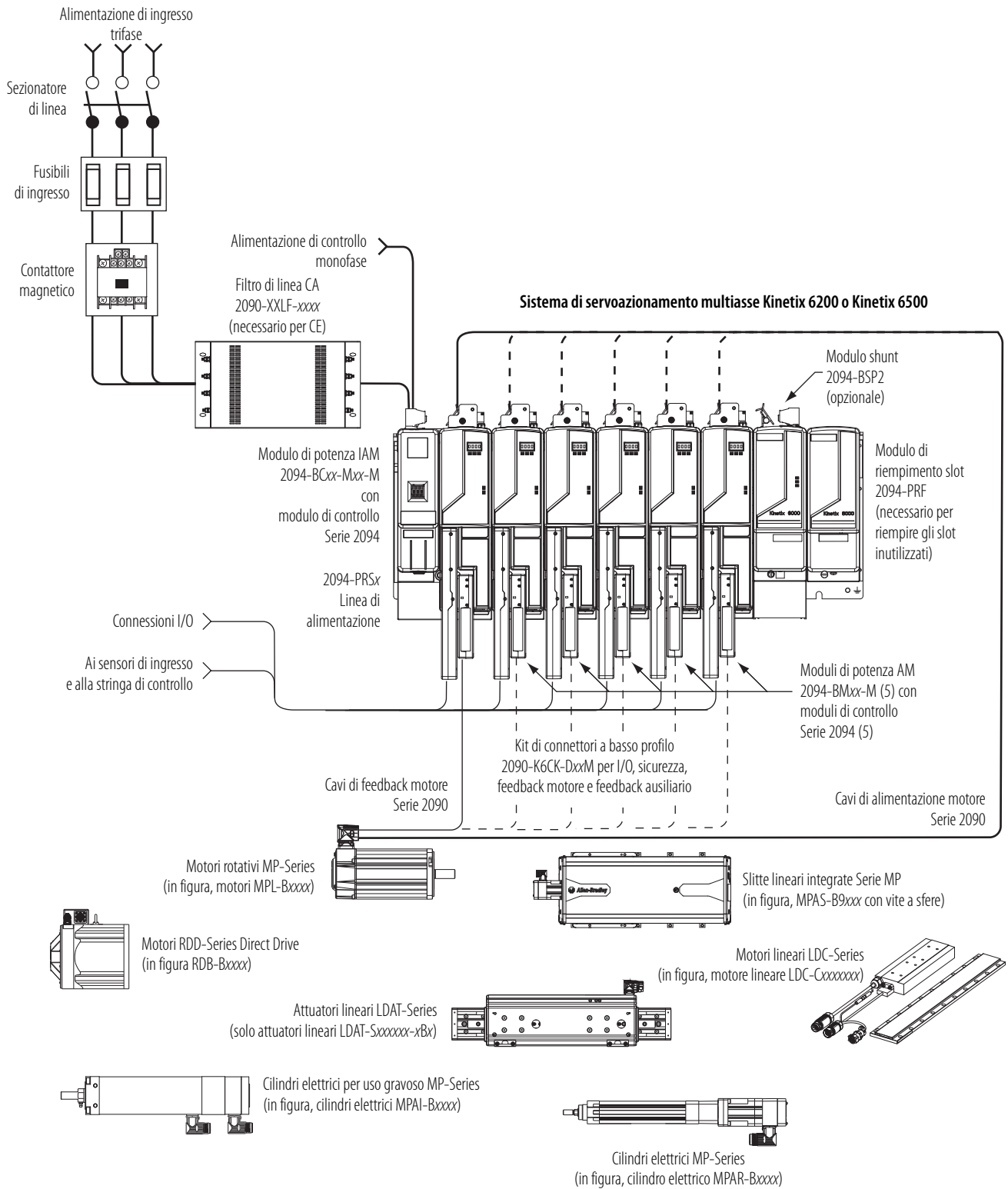
Configurazioni hardware tipiche

Queste tipiche configurazioni hardware illustrano l'utilizzo di servoazionamenti, motori, attuatori e accessori di controllo assi disponibili per i servoazionamenti modulari Kinetix 6200 e Kinetix 6500.

Sistema di servoazionamento modulare (con modulo LIM)



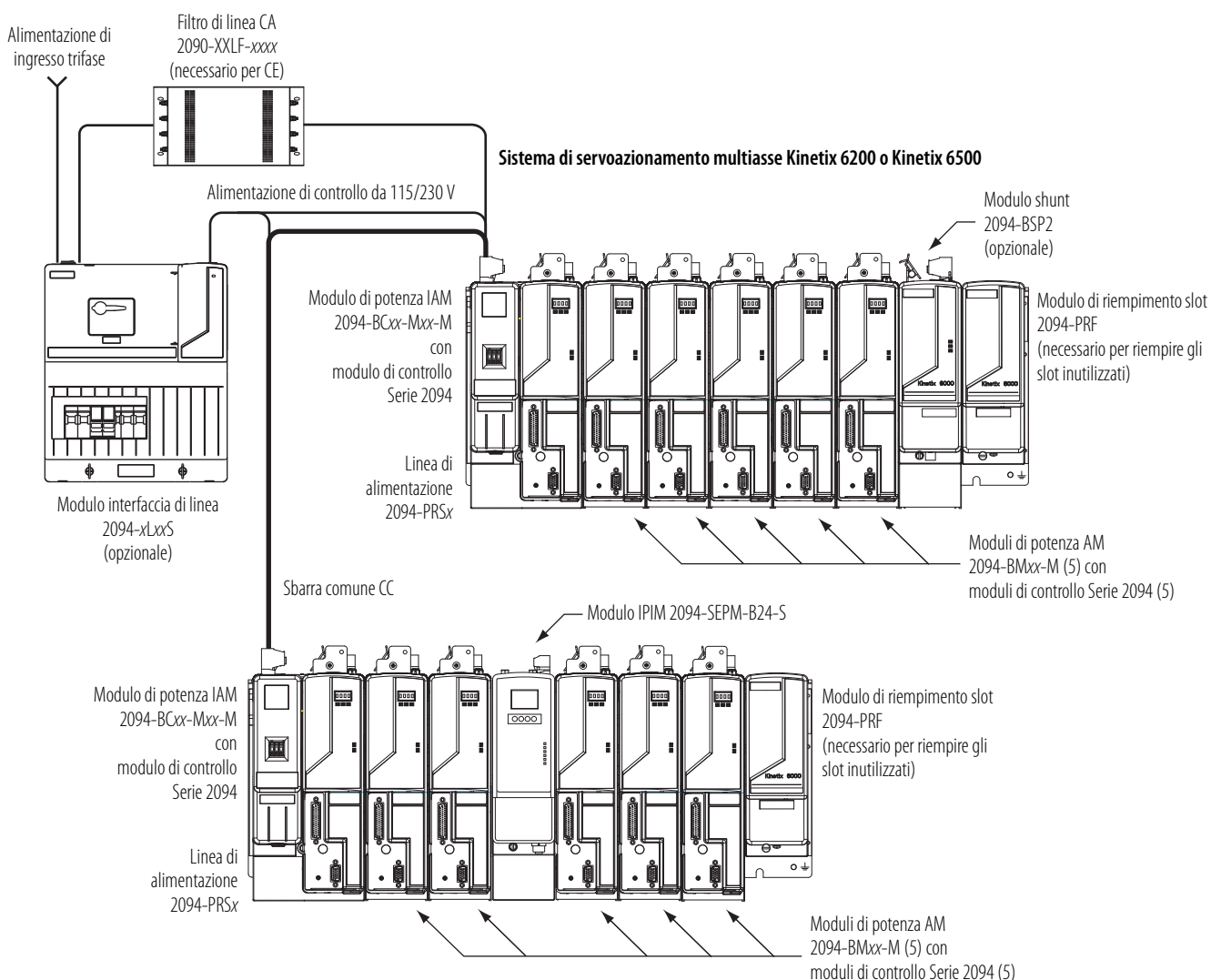
Servoazionamento modulare (senza modulo LIM)



In questa configurazione del sistema, il modulo di potenza IAM leader è collegato al modulo IAM inseguitore attraverso la sbarra comune CC. Nel progettare la configurazione del quadro, è necessario calcolare la capacità totale della sbarra comune CC in modo da assicurare che il modulo di potenza IAM leader sia sufficientemente dimensionato per precaricare l'intero sistema. Per questo calcolo, consultare la pubblicazione [2094-UM002E-IT-P](#), Servoazionamenti modulari multiasse Kinetix 6200 e Kinetix 6500 (manuale dell'utente).

IMPORTANTE Se la capacità totale della sbarra del sistema supera i valori di precarica del modulo di potenza IAM leader, il display a quattro cifre del modulo IAM visualizza la condizione di limite d'uso di alimentazione. Se viene applicata l'alimentazione di ingresso, il display visualizza la condizione limite di guasto di alimentazione. Per correggere questa condizione, è necessario sostituire il modulo di potenza IAM leader con un modulo più grande o ridurre la capacità totale della sbarra rimuovendo i moduli di potenza AM.

Servoazionamento modulare (sbarra comune CC)



I motori e gli altri particolari comuni ad entrambe le configurazioni a sbarra comune CA e CC trifase sono stati eliminati.

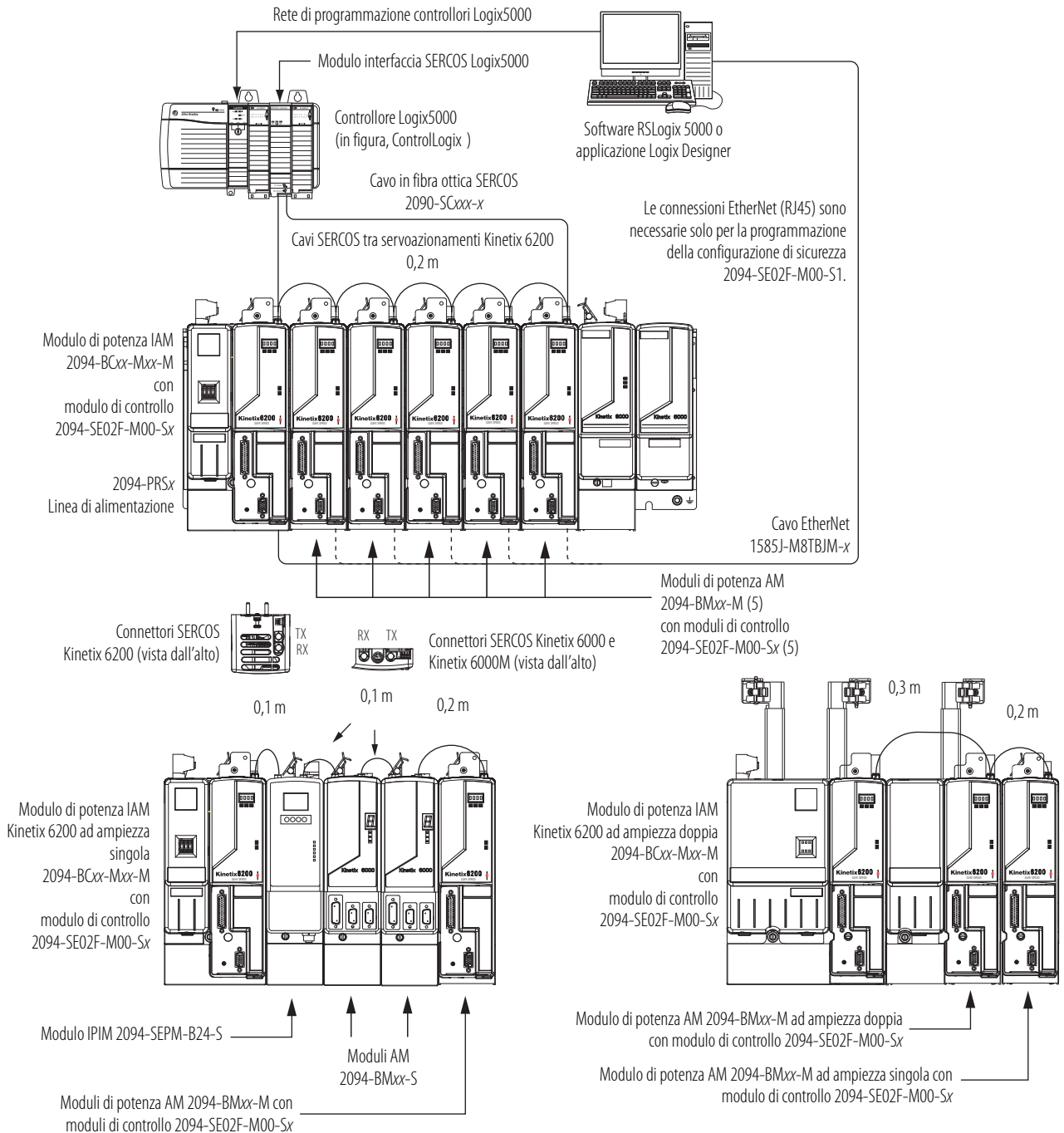
Configurazioni di comunicazione tipiche

I moduli di controllo Kinetix 6200 utilizzano l'interfaccia SERCOS per la configurazione del modulo Logix5000 e della rete EtherNet/IP per l'accesso allo strumento di configurazione di sicurezza.

In questo esempio, quando si programma la configurazione di sicurezza, ad ogni modulo di controllo viene collegato un cavo EtherNet.

Durante il runtime, la connettività di rete EtherNet/IP non è necessaria. Sono riportati anche i numeri di catalogo e le lunghezze dei cavi SERCOS tra servoazionamenti quando i moduli di servoazionamento Kinetix 6000 e Kinetix 6200 sono presenti sulla stessa linea di alimentazione.

Comunicazione servoazionamenti Kinetix 6200 (SERCOS)



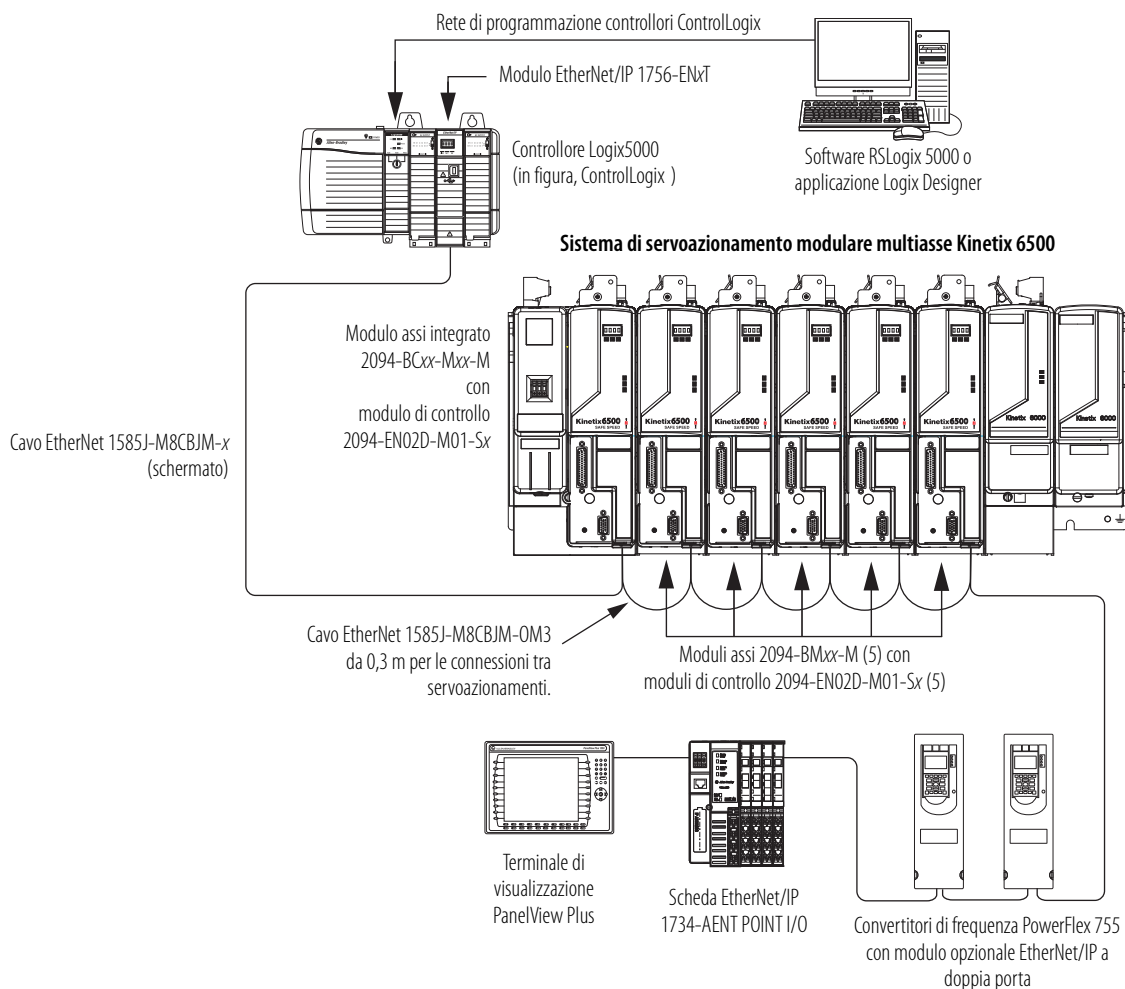
I moduli di controllo Kinetix 6500 possono utilizzare qualunque topologia EtherNet, a stella, lineare e DLR (Rete ad anello a livello di dispositivi). DLR è uno standard ODVA che garantisce connettività tollerante ai guasti.

IMPORTANTE Il cavo schermato EtherNet, numero di catalogo 1585J-M8CBJM-x, è disponibile fino a 78 m di lunghezza. Tuttavia, la lunghezza totale del cavo EtherNet tra servoazionamenti, tra servoazionamento e controllore o tra servoazionamento e switch non deve superare i 100 m.

In questo esempio, tutti i dispositivi sono collegati in topologia lineare. Il modulo di controllo Kinetix 6500 include connettività a doppia porta. I dispositivi senza doppia porta devono includere il modulo 1783-ETAP o essere collegati all'estremità della linea.

- Le configurazioni lineari supportano fino a 64 dispositivi.
- Senza ridondanza. Se un qualunque dispositivo si scollega, tutti i dispositivi a valle perdono la comunicazione.

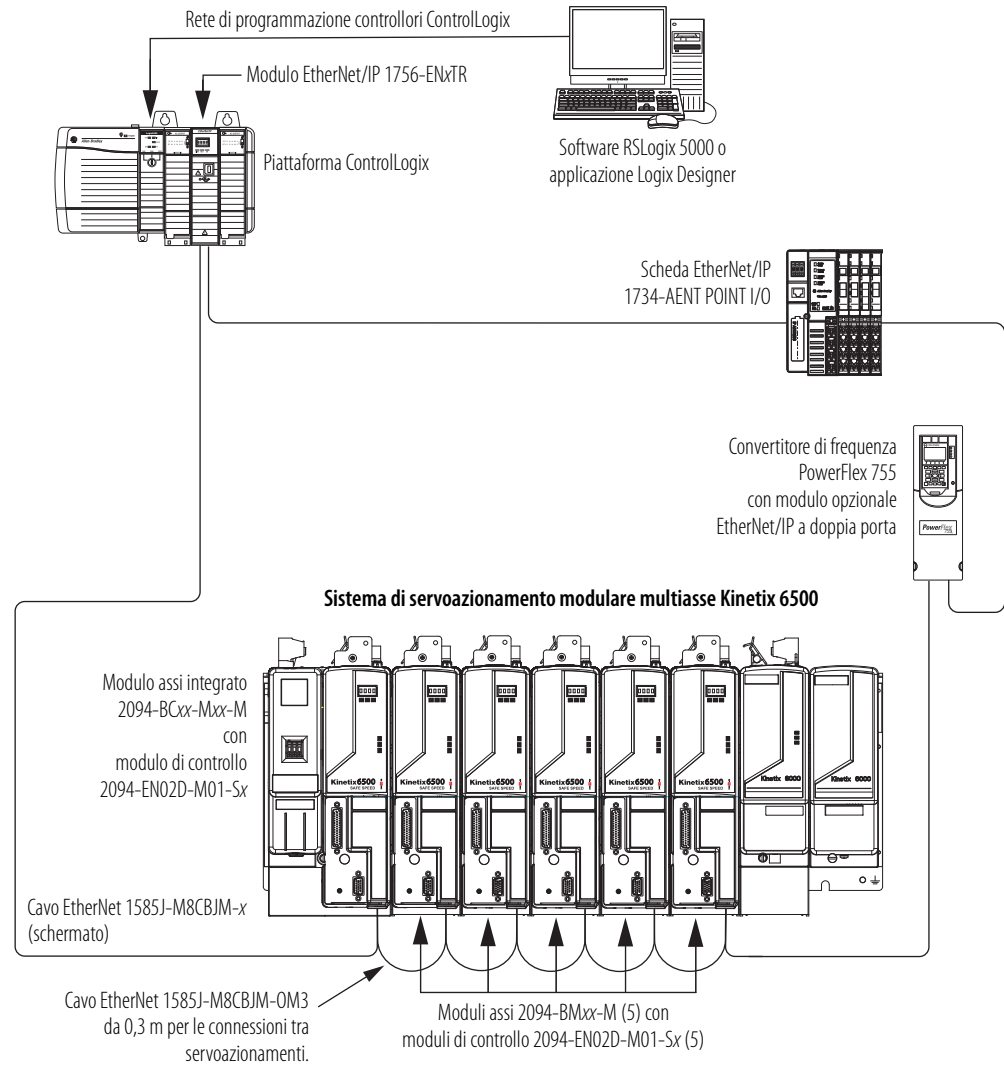
Comunicazione lineare Kinetix 6500 (rete EtherNet/IP)



In questo esempio, i dispositivi sono collegati utilizzando la topologia DLR (rete ad anello a livello di dispositivi). La topologia DLR è tollerante ai guasti. Per esempio, se un dispositivo nell'anello si scollega, gli altri dispositivi nell'anello continuano a mantenere la comunicazione.

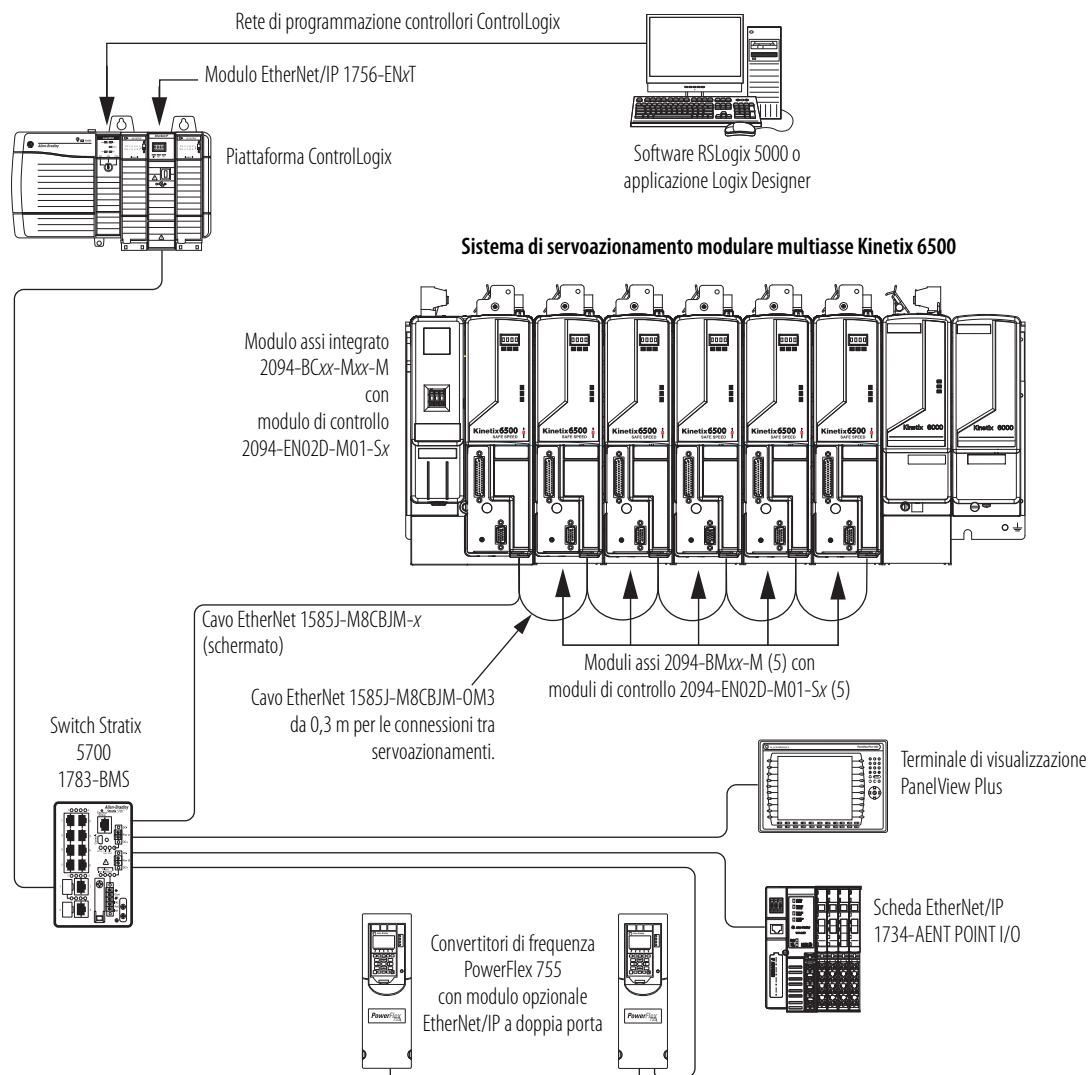
- Le configurazioni DLR supportano fino a 64 dispositivi.
- Tutti i dispositivi in un anello DLR devono avere connettività a doppia porta o essere collegati nell'anello utilizzando un modulo 1783-ETAP.

Comunicazione ad anello Kinetix 6500 (rete EtherNet/IP)



In questo esempio, i dispositivi sono collegati con topologia a stella. Ogni dispositivo è collegato direttamente allo switch, rendendo questa topologia tollerante ai guasti. I moduli della linea di alimentazione 2094 e gli altri dispositivi funzionano in modo indipendente. La perdita di un dispositivo non influisce sul funzionamento degli altri.

Comunicazione a stella Kinetix 6500 (rete EtherNet/IP)



Specifiche delle prestazioni per motori rotativi

Queste famiglie di motori rotativi sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 6200 e 6500.

Famiglia di motori rotativi	Pagina
Motori a bassa inerzia MP-Series (Serie MPL)	79
Motori a media inerzia MP-Series (Serie MPM)	81
Motori idonei all'uso in campo alimentare MP-Series (Serie MPF)	82
Motori per sistemi integrati servoazionamento-motore (idonei all'uso in campo alimentare) Kinetix 6000M (Serie MDF)	82
Motori in acciaio inossidabile MP-Series (Serie MPS)	83
Motori Direct Drive MP-Series (Serie RDB)	83

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 6200 e 6500 che includono la selezione dei numeri di catalogo dei cavi e le curve coppia/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni motore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPL con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400 V
MPL-B1510V	8000	0,95	0,26	3,10	0,77	0,16	2094-BMP5-M
MPL-B1520U	7000	1,80	0,49	6,10	1,58	0,27	2094-BMP5-M
MPL-B1530U	7000	2,0	0,90	7,20	2,82	0,39	2094-BMP5-M
MPL-B210V	8000	1,75	0,55	5,80	1,52	0,37	2094-BMP5-M
MPL-B220T	6000	3,30	1,61	9,90	4,12	0,62	2094-BMP5-M
				11,3	4,74		2094-BM01-M
MPL-B230P	5000	2,60	2,10	9,90	7,24	0,86	2094-BMP5-M
				11,3	8,20		2094-BM01-M
MPL-B310P	5000	2,4	1,6	7,10	3,6	0,77	2094-BMP5-M
MPL-B320P	5000	4,0	2,7	9,90	5,9	1,5	2094-BMP5-M
		4,5	3,10	14,0	8,2		2094-BM01-M
MPL-B330P	5000	4,0	2,7	9,90	6,8	1,8	2094-BMP5-M
		6,1	4,18	19,0	11,1		2094-BM01-M
MPL-B420P	5000	6,3	4,74	21,6	13,1	1,9	2094-BM01-M
				22,0	13,5		2094-BM02-M
MPL-B430P	5000	8,6	6,2	21,6	13,9	2,2	2094-BM01-M
		9,2	6,55	32,0	19,8		2094-BM02-M
MPL-B4530F	3000	4,0	4,9	9,90	11,0	2,1	2094-BMP5-M
		6,7	8,36	21,0	20,3		2094-BM01-M
MPL-B4530K	4000	8,6	7,1	21,6	15,1	2,6	2094-BM01-M
		9,9	8,25	31,0	20,3		2094-BM02-M

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPL con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500 (segue)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400 V
MPL-B4540F	3000	8,6	9,5	21,6	20,9	2,6	2094-BM01-M
		9,1	10,20	29,0	27,1		2094-BM02-M
MPL-B4560F	3000	8,6	10,5	21,6	22,7	3,2	2094-BM01-M
		11,8	14,0	36,0	34,4		2094-BM02-M
MPL-B520K	4000	8,6	7,9	21,6	16,6	3,5	2094-BM01-M
		11,5	10,7	33,0	23,2		2094-BM02-M
MPL-B540D	2000	8,6	15,8	21,6	37,9	3,4	2094-BM01-M
		10,5	19,4	23,0	41,0		2094-BM02-M
MPL-B540K	4000	20,4	19,4	60,0	48,6	5,4	2094-BM03-M
MPL-B560F	3000	20,6	26,8	68,0	67,8	5,5	2094-BM03-M
MPL-B580F	3000	26,0	34,0	75,0	74,6	7,1	2094-BM03-M
				94,0	87,0		2094-BM05-M
MPL-B580J	3800	30,0	31,7	75,0	67,0	7,9	2094-BM03-M
				94,0	81,0		2094-BM05-M
MPL-B640F	3000	30,0	34,4	65,0	72,3	6,1	2094-BM03-M
			36,7				2094-BM05-M
MPL-B660F	3000	38,5	48,0	96,0	101	6,1	2094-BM05-M
MPL-B680D	2000	30,0	55,4	75,0	125	9,3	2094-BM03-M
		34,0	62,8	94,0	154		2094-BM05-M
MPL-B680F	3000	47,9	60,0	96,0	108	7,5	2094-BM05-M
MPL-B680H	3500	48,9	58,0	97,8	107	7,5	2094-BM05-M
MPL-B860D	2000	47,3	83,0	95,5	152	12,5	2094-BM05-M
MPL-B880C	1500	47,5	110	97,5	203	12,6	2094-BM05-M
MPL-B960B	1200	42,5	130	94,0	231	12,7	2094-BM05-M
MPL-B980B	1000	40,0	162	94,0	278	15,2	2094-BM05-M

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPM con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 400 V
MPM-B1151F	3000	5000	2,71	2,3	9,9	6,6	0,75	2094-BMP5-M
MPM-B1151T	6000	7000	5,62	2,3	20,5	5,8	0,90	2094-BM01-M
MPM-B1152C	1500	3000	3,61	5,0	12,4	13,5	1,20	2094-BM02-M
MPM-B1152F	3000	5200	6,17	5,0	21,1	13,3	1,40	2094-BM01-M
MPM-B1152T	6000	7000	11,02	5,0	36,5	13,1	1,40	2094-BM02-M
MPM-B1153E	2250	3500	6,21	6,5	21,6	19,7	1,40	2094-BM01-M
MPM-B1153F	3000	5500	9,20	6,4	32,0	19,7	1,40	2094-BM02-M
MPM-B1153T	6000	7000	15,95	6,4	45,0	14,5	1,45	2094-BM03-M
MPM-B1302F	3000	4500	8,57	6,6	21,5	13,0	1,65	2094-BM01-M
MPM-B1302M	4500	6000	12,57	6,6	32,4	13,3	1,65	2094-BM02-M
MPM-B1302T	6000	7000	16,83	6,7	43,4	13,3	1,65	2094-BM03-M
MPM-B1304C	1500	2750	7,00	10,3	21,5	26,4	2,00	2094-BM01-M
MPM-B1304E	2250	4000	10,75	10,2	34,2	27,1	2,20	2094-BM02-M
MPM-B1304M	4500	6000	19,02	10,4	60,6	27,1	2,20	2094-BM03-M
MPM-B1651C	1500	3500	10,21	11,4	29,2	23,2	2,50	2094-BM02-M
MPM-B1651F	3000	5000	17,75	11,4	50,9	23,2	2,50	2094-BM03-M
MPM-B1651M	4500	5000	22,46	11,3	56,8	21,4	2,50	2094-BM03-M
MPM-B1652C	1500	2500	11,51	16,4	33,6	40,2	3,80	2094-BM02-M
MPM-B1652E	2250	3500	20,94	21,1	60,5	48,0	4,30	2094-BM03-M
MPM-B1652F	3000	4500	28,74	21,1	84,1	48,0	4,30	2094-BM05-M
MPM-B1653C	1500	2500	20,05	26,7	59,2	67,7	4,60	2094-BM03-M
MPM-B1653E	2250	3500	27,00	26,8	72,9	62,0	5,10	2094-BM03-M
MPM-B1653F	3000	4000	34,94	31,0	94,3	56,0	5,10	2094-BM05-M
MPM-B2152C	1500	2500	27,40	36,7	55,4	72,2	5,60	2094-BM03-M
MPM-B2152F	3000	4500	43,54	34,1	97,8	72,3	5,90	2094-BM05-M
MPM-B2152M	4500	5000	44,58	34,1	76,3	52,9	5,90	2094-BM05-M
MPM-B2153B	1250	2000	24,06	48,0	60,0	101	6,80	2094-BM03-M
MPM-B2153E	2250	3000	39,63	47,9	97,8	101	7,20	2094-BM05-M
MPM-B2153F	3000	3800	43,86	45,6	97,8	99,0	7,20	2094-BM05-M
MPM-B2154B	1250	2000	35,46	62,7	97,8	154	6,90	2094-BM05-M
MPM-B2154E	2250	3000	43,68	55,9	97,8	112	7,50	2094-BM05-M
MPM-B2154F	3000	3300	44,40	56,2	83,6	88,0	7,50	2094-BM05-M

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPF con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400 V
MPF-B310P	5000	2,30	1,60	7,10	3,6	0,77	2094-BMP5-M
MPF-B320P	5000	4,0	2,90	9,90	6,0	1,5	2094-BMP5-M
		4,24	3,10	14,0	7,8		2094-BM01-M
MPF-B330P	5000	4,0	2,90	9,90	6,5	1,6	2094-BMP5-M
		5,70	4,18	19,0	11,1		2094-BM01-M
MPF-B430P	5000	8,60	6,20	21,5	13,9	2,0	2094-BM01-M
		9,20	6,55	32,0	19,8		2094-BM02-M
MPF-B4530K	4000	8,60	7,10	21,5	15,1	2,4	2094-BM01-M
		9,90	8,25	31,0	20,3		2094-BM02-M
MPF-B4540F	3000	8,60	9,50	21,5	20,9	2,5	2094-BM01-M
		9,10	10,20	29,0	27,1		2094-BM02-M
MPF-B540K	4000	20,5	19,4	60,0	48,6	4,1	2094-BM03-M

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni del sistema integrato azionamento-motore Serie MDF

Specifiche delle prestazioni con i motori Kinetix 6000M (senza freno)

Num. di Cat. servoaz. -motore IDM	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Modulo IPIM Kinetix 6000M
MDF-SB1003P-xxx2x-S	5000	4,03	3,00	19,0	10,50	1,10	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx2x-S	3500	4,50	4,80	20,0	18,50	1,15	
MDF-SB1304F-xxx2x-S	3000	5,80	7,25	20,0	21,75	1,39	

Specifiche delle prestazioni con i motori Kinetix 6000M (con freno)

Num. di Cat. servoaz. -motore IDM	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Modulo IPIM Kinetix 6000M
MDF-SB1003P-xxx4x-S	5000	4,03	3,00	19,0	10,50	1,02	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx4x-S	3500	4,50	4,80	20,0	18,50	1,00	
MDF-SB1304F-xxx4x-S	3000	5,80	7,25	20,0	21,75	1,24	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema a 40 °C di temperatura ambiente a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPS con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 400 V
MPS-B330P	5000	4,0	3,0	9,90	6,6	1,3	2094-BMP5-M
		4,9	3,6	19,0	11,0		2094-BM01-M
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1	21,5	22,8	1,4	2094-BM01-M
				26,0	27,1		2094-BM02-M
MPS-B560F	3000	17,0	21,5	68,0	67,8	3,5	2094-BM03-M

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie RDB con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400 V
RDB-B21519	750	1235	9,9	31,2	27,3	83,1	3,64	2094-BM02-M
RDB-B2151C	1500	2125	17,3	31,3	46,4	82,8	5,23	2094-BM03-M
RDB-B21529	750	1035	12,2	43,4	32,8	111	4,33	2094-BM02-M
RDB-B2152C	1500	2125	23,5	43,4	63,2	111	6,41	2094-BM03-M
RDB-B21539	750	1250	15,8	51,5	47,9	137	5,34	2094-BM03-M
RDB-B2153C	1500	2250	29,4	51,5	82,6	137	5,87	2094-BM03-M
RDB-B29014	200	450	5,9	48,9	17,6	110	1,97	2094-BM01-M
RDB-B29016	375	785	10,0	48,9	31,0	110	3,18	2094-BM02-M
RDB-B29019	750	1500	19,1	48,9	58,7	110	3,63	2094-BM03-M
RDB-B29024	200	435	10,7	97,8	33,0	214	3,33	2094-BM02-M
RDB-B29026	375	885	21,9	97,8	67,2	214	4,05	2094-BM03-M
RDB-B29029	750	1200	36,2	97,5	97,8	195	4,05	2094-BM05-M
RDB-B29034	200	500	17,4	140	56,6	321	5,16	2094-BM03-M
RDB-B29036	375	750	26,0	140	84,9	318	5,49	2094-BM05-M
RDB-B29039	750	1000	48,9	113	97,8	194	4,41	2094-BM05-M
RDB-B41014	200	385	17,8	183	51,2	340	5,20	2094-BM03-M
RDB-B41016	375	700	33,2	183	95,5	339	4,83	2094-BM05-M
RDB-B41018	625	700	48,9	175	97,8	271	4,83	2094-BM05-M
RDB-B41024	200	365	31,5	330	95,5	690	7,29	2094-BM05-M

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni per controllo assi lineare

Queste famiglie di prodotti per controllo assi lineare sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 6200 e 6500.

Famiglie di prodotti per controllo assi lineare	Pagina
Attuatori lineari integrati LDAT-Series	84
Slitte lineari integrate MP-Series (Serie MPAS)	88
Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR)	88
Cilindri elettrici per uso gravoso MP-Series (Serie MPAL)	89
Motori lineari LDC-Series con nucleo di ferro	90

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 6200 e 6500 che includono la selezione dei numeri di catalogo dei cavi e le curve forza/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni attuatore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni degli attuatori LDAT-Series con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Specifiche delle prestazioni (per frame 30) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 da 400 V
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81	12,2	168	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	24,3	336	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	190	12,2	504	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	36,5	504	0,67	2094-BM02-M
LDAT-S033020-DBx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DBx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DBx						0,95	
LDAT-S033010-EBx	3,5	3,7	190	12,2	504	0,67	2094-BM01-M
LDAT-S033020-EBx	4,7					0,87	
LDAT-S033030-EBx	5,0					0,91	
LDAT-S033040-EBx						0,91	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 50) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 da 400 V
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119	11,4	363	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	22,7	727	0,92	2094-BM01-M
LDAT-S052020-DBx	4,8					1,20	
LDAT-S052030-DBx	5,0					1,24	
LDAT-S052040-DBx							
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3,7	3,1	11,4	11,4	1093	0,80	2094-BMP5-M
LDAT-S052020-EBx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-EBx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-EBx							
LDAT-S052050-EBx							
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378	34,2	1093	1,56	2094-BM02-M
LDAT-S053020-DBx	5,0					1,87	
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx							
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	3,5	3,1		11,4		1,04	2094-BMP5-M
LDAT-S054010-DBx	4,4	12,4	509	45,5	1453	2,26	2094-BM02-M
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5,00					2,53	
LDAT-S054010-EBx	4,4					6,2	
LDAT-S054020-EBx ... LDAT-S054050-EBx	5,0	2,05					

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 da 400 V
LDAT-S072010-DBx	3,9	6,0	364	22,0	1055	1,37	2094-BM01-M
LDAT-S072020-DBx	5,0					1,64	
LDAT-S072030-DBx ... LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3,5	3,0		11,0		1,03	2094-BMP5-M
LDAT-S072020-EBx ... LDAT-S072070-EBx							

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500 (segue)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 da 400 V
LDAT-S073010-DBx	4,4	9,0	554	32,8	1576	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	43,5	2088	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	66,4	3189	5,02	2094-BM03-M
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx						3,18	
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx						3,5	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 100) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 da 400 V
LDAT-S102010-DBx	3,4	5,7	456	21,0	1289	1,44	2094-BM01-M
LDAT-S102020-DBx	4,4					1,74	
LDAT-S102030-DBx ... LDAT-S102090-DBx	5,0					1,91	
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	2,6					0,96	
LDAT-S103010-DBx	3,8	8,6	702	31,5	1935	2,41	2094-BM02-M
LDAT-S103020-DBx ... LDAT-S103090-DBx	5,0					2,93	
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	1,8					0,92	
LDAT-S104010-DBx	4,1	11,5	929	42,0	2578	3,76	2094-BM02-M
LDAT-S104020-DBx ... LDAT-S104090-DBx	5,0					4,29	
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	2,7					2,07	

Specifiche delle prestazioni (per frame 100) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500 (segue)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 da 400 V
LDAT-S106010-DBx	4,5	17,3	1403	63,0	3871	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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 150) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 da 400 V
LDAT-S152010-DBx	3,2	5,3	643	19,5	1799	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	29,1	2680	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	39,1	3597	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	59,4	5469	5,85	2094-BM03-M
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1,8	8,1		19,8		2,71	2094-BM01-M

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni delle slitte Serie MPAS con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 400 V
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 ⁽¹⁾	1,75	521	3,50	1212	0,37	2094-BMP5-M
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 ⁽²⁾	3,30	462	6,60	968	0,62	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxL-ALMO2C	5000 ⁽³⁾	3,50	189	9,30	456	0,527	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxL-ALMS2C		3,15	159	8,37	399	0,475	2094-BMP5-M
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3,40	285	9,10	680	0,768	2094-BMP5-M
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3,03	245	8,19	601	0,69	2094-BMP5-M

(1) Per corse di 900 mm, la velocità massima è 176 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 143 mm/s.

(2) Per corse di 780 mm, la velocità massima è 889 mm/s. Per corse di 900 mm, la velocità massima è 715 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 582 mm/s.

(3) Considerata la corsa limitata di molte di queste slitte e la distanza necessaria a raggiungere una velocità massima di 5.000 mm/s, la velocità massima di queste slitte è spesso inferiore a 5.000 mm/s. Per la velocità massima di ogni slitta lineare in base alla lunghezza della corsa, consultare la pubblicazione [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAR con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400 V
MPAR-B1xxxB	150	1,15	240	1,35	300	0,036	2094-BMP5-M
MPAR-B1xxxE	500	1,49	280	1,71	350	0,140	2094-BMP5-M
MPAR-B2xxxC	250	1,67	420	1,90	525	0,105	2094-BMP5-M
MPAR-B2xxxF	640	3,29	640	3,93	800	0,410	2094-BMP5-M
MPAR-B3xxxE	500	5,16	2000	6,17	2500	1,00	2094-BM01-M
MPAR-B3xxxH	1000	6,13	1300	6,79	1625	1,30	2094-BM01-M

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAI con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Specifiche delle prestazioni (per il tipo con vite a sfere) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 400 V
			25 °C	40 °C				
MPAI-B2076CV1	305	0,90	890	706	2,30	1446	0,22	2094-BMP5-M
MPAI-B2150CV3		1,29	1446	1147	3,25		0,25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305	1,35	1624	1290	4,57	4448	0,27	2094-BMP5-M
MPAI-B3076EM1	610		814	645		2570		
MPAI-B3150CM3	279	2,81	4003	3176	4,30	4448	0,39	2094-BMP5-M
MPAI-B3300CM3	188							
MPAI-B3450CM3			559	2002	1588	7,07		
MPAI-B3150EM3								
MPAI-B3300EM3	376							
MPAI-B3450EM3	376							
MPAI-B4150CM3	279	5,61	7784	6179	8,68	8896	0,43	2094-BM01-M
MPAI-B4300CM3	245							
MPAI-B4450CM3			559	3892	3092	14,14		
MPAI-B4150EM3								
MPAI-B4300EM3	491							
MPAI-B4450EM3	491							
MPAI-B5xxxCM3	200	6,62	13.123	10.415	8,48	13.345	0,55	2094-BM01-M
MPAI-B5xxxEM3	400		6562	5208	16,70	13.122		

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per il tipo con vite a rulli) con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 400 V
			25 °C	40 °C				
MPAI-B3076RM1	305	1,45	1557	1237	4,57	4862	0,27	2094-BMP5-M
MPAI-B3076SM1	610		778	618		2431		
MPAI-B3150RM3	279	2,81	3781	3003	7,07	7562	0,39	2094-BMP5-M
MPAI-B3300RM3	176							
MPAI-B3450RM3			559	1891	1499	3781		
MPAI-B3150SM3								
MPAI-B3300SM3	353							
MPAI-B3450SM3	353							
MPAI-B4150RM3	279	5,61	7340	5827	14,14	14.679	0,43	2094-BM01-M
MPAI-B4300RM3	196							
MPAI-B4450RM3			559	3670	2914	7340		
MPAI-B4150SM3								
MPAI-B4300SM3	393							
MPAI-B4450SM3	393							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori LDC-Series con i servoazionamenti Kinetix 6200/6500

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti Kinetix 6200/6500 400 V	
LDC-C030100-DHT	10,0	4,1...6,1	74...111	12,1	188	0,37...0,55	2094-BM01-M	
LDC-C030200-DHT		8,1...12,2	148...222	24,3	375	0,74...1,11	2094-BM02-M	
LDC-C030200-EHT		4,1...6,1		12,1			2094-BM01-M	
LDC-C050100-DHT	10,0	3,9...5,9	119...179	11,7	302	0,59...0,89	2094-BM01-M	
LDC-C050200-DHT		7,9...11,8	240...359	23,3	600	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	35,9	941	1,81...2,72	2094-BM02-M	
LDC-C050300-EHT		3,9...5,9		12,0			2094-BM01-M	
LDC-C075200-DHT		10,0	7,7...11,5	348...523	22,9	882	1,74...2,61	2094-BM02-M
LDC-C075200-EHT	3,8...5,7		11,5		2094-BM01-M			
LDC-C075300-DHT	11,5...17,2		523...784	35,6	1368	2,61...3,92	2094-BM02-M	
LDC-C075300-EHT	3,8...5,7			11,9			2094-BM01-M	
LDC-C075400-DHT	15,3...23,0		697...1045	47,4	1824	3,48...5,22	2094-BM03-M	
LDC-C075400-EHT	7,7...11,5			23,7			2094-BM02-M	
LDC-C100300-DHT	10,0	11,1...16,7	674...1012	34,3	1767	3,37...5,06	2094-BM02-M	
LDC-C100300-EHT		3,7...5,6		11,4			2094-BM01-M	
LDC-C100400-DHT		14,8...22,2	899...1349	45,7	2356	4,49...6,74	2094-BM03-M	
LDC-C100400-EHT		7,4...11,1		22,8			2094-BM02-M	
LDC-C100600-DHT		22,2...33,3	1349...2023	68,5	3534	6,74...10,11	2094-BM03-M	
LDC-C100600-EHT		11,1...16,7		34,3			2094-BM02-M	
LDC-C150400-DHT		10,0	14,1...21,1	1281...1922	45,2	3498	6,40...9,61	2094-BM03-M
LDC-C150400-EHT			7,0...10,6		22,6			2094-BM02-M
LDC-C150600-DHT	21,1...31,7		1922...2882	67,8	5246	9,61...14,41	2094-BM03-M	
LDC-C150600-EHT	10,6...15,8			33,9			2094-BM02-M	

(1) I valori rappresentano l'intervallo tra raffreddamento assente (valore inferiore) e raffreddamento ad acqua (valore superiore).

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Servoazionamenti multiasse Kinetix 6000



I potenti ma semplici servoazionamenti multiasse Kinetix 6000 sono in grado di gestire anche le più difficili applicazioni in modo rapido, facile ed economicamente efficiente. Grazie ad avanzate capacità di controllo e a innovative funzioni di progettazione e installazione, i servoazionamenti Kinetix 6000 migliorano significativamente le prestazioni del sistema permettendo di risparmiare, nel contempo, tempo e denaro. Dimensioni compatte, cablaggio semplificato e componenti di facile uso rendono i servoazionamenti Kinetix 6000 la scelta ideale, sia per i costruttori di macchine che per gli utenti finali. Le applicazioni target dei servoazionamenti Kinetix 6000 includono imballaggio, movimentazione, trasformazione e assemblaggio.

La famiglia di servoazionamenti Kinetix 6000 fa parte della soluzione Kinetix Integrated Motion.

Servoazionamento multiasse Kinetix 6000 Caratteristiche

- Sistemi di servoazionamento multiasse con Integrated Motion su interfaccia SERCOS
- Certificazione TÜV: PLe, Cat 3, secondo EN ISO 13849 e SIL CL3 secondo IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 61062
 - Controllo Safe Torque-Off
- Ingresso trifase 195...265 V CA (200 V)
- Ingresso trifase 324...528 V CA (400 V)
 - Prestazioni di picco avanzate fino al 250% della corrente continua nominale
- Software RSLogix 5000 o applicazione Logix Designer per la programmazione (logica ladder, testo strutturato e diagrammi funzionali sequenziali)
- Kinetix Integrated Motion con controllori ControlLogix o CompactLogix
- Feedback encoder assoluto ad alta risoluzione, multigiro e monogiro; asse ausiliario di solo feedback

Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di servoazionamenti, consultare la sezione Servoazionamenti a partire da [pagina 28](#).

Componenti dei servoazionamenti Kinetix 6000

I servoazionamenti Kinetix 6000 sono costituiti dai seguenti componenti fondamentali:

- Un modulo assi integrato (IAM o IAM leader)
- Fino a sette moduli assi
- Una linea di alimentazione
- Da uno a otto motori rotativi, motori lineari o attuatori lineari
- Da uno a otto cavi di alimentazione e feedback motore
- Kit di connettori a basso profilo (necessari per i cavi di feedback volanti)
- Da due a nove cavi in fibra ottica SERCOS

I sistemi Kinetix 6000 possono includere anche uno o più moduli assi integrati utilizzati come moduli IAM inseguitori (con i moduli assi, le linee di alimentazione, i motori, i cavi e i connettori corrispondenti, come richiesto dall'applicazione).

Con i servoazionamenti Kinetix 6000, è possibile utilizzare anche i sistemi integrati servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M

- Un modulo interfaccia di potenza (IPIM) Kinetix 6000M IDM per ogni sistema IDM
- Fino a 4 moduli IPIM sulla linea di alimentazione Serie 2094
- Fino a 16 unità integrate servoazionamento-motore (IDM) collegabili ad ogni modulo IPIM

I seguenti componenti sono opzionali:

- Un modulo shunt, 2094-BSP2 con modulo shunt passivo esterno Serie 1394 opzionale
- Moduli di riempimento slot 2094-PRF
- Modulo interfaccia di linea (LIM) Serie 2094
- Modulo freno resistivo (RBM) Serie 2090
- Modulo shunt attivo esterno (frenatura dinamica) Serie 1336
- Filtri di linea CA 2090-XXLF (necessari per CE)

Per i requisiti dettagliati dei servoazionamenti Kinetix 6000, consultare la pubblicazione [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

Selezione dei servoazionamenti Kinetix 6000

Modulo di servoazionamento	Num. di Cat. servoazionamento	Potenza di uscita continua	
		Convertitore (A _{CC})	Inverter (A, 0-picco)
Modulo assi integrato (IAM), 200 V	2094-AC05-MP5-S	3 kW, 10 A	1,2 kW, 5 A
	2094-AC05-M01-S	3 kW, 10 A	1,9 kW, 9 A
	2094-AC09-M02-S	6 kW, 19 A	3,4 kW, 15 A
	2094-AC16-M03-S	11,3 kW, 36 A	5,5 kW, 25 A
	2094-AC32-M05-S	22,5 kW, 71 A	11,0 kW, 49 A
Modulo assi integrato (IAM), 400 V	2094-BC01-MP5-S	6 kW, 9 A	1,8 kW, 4,0 A
	2094-BC01-M01-S	6 kW, 9 A	3,9 kW, 8,6 A
	2094-BC02-M02-S	15 kW, 23 A	6,6 kW, 14,6 A
	2094-BC04-M03-S	28 kW, 42 A	13,5 kW, 30 A
	2094-BC07-M05-S	45 kW, 68 A	22,0 kW, 49 A
Modulo assi (AM), 200 V	2094-AMP5-S	N/A	1,2 kW, 5 A
	2094-AM01-S		1,9 kW, 9 A
	2094-AM02-S		3,4 kW, 15 A
	2094-AM03-S		5,5 kW, 25 A
	2094-AM05-S		11,0 kW, 49 A
Modulo assi (AM), 400 V	2094-BMP5-S	N/A	1,8 kW, 4,0 A
	2094-BM01-S		3,9 kW, 8,6 A
	2094-BM02-S		6,6 kW, 14,6 A
	2094-BM03-S		13,5 kW, 30 A
	2094-BM05-S		22,0 kW, 49 A
Linea di alimentazione 2094	2094-PR5x	Disponibile per sistemi a 1, 2, 3, 4, 5, 7 e 8 assi	
Modulo interfaccia di potenza IDM 2094	2094-SEPM-B24-S	400 V, 24 A eff., 15 kW, SERCOS, supporta fino a 16 unità integrate servoazionamento-motore	
Modulo shunt 2094	2094-BSP2	Modulo shunt da 200 W, 200/400 V (da montare su linea di alimentazione)	
Modulo di riempimento slot 2094	2094-PRF	200/400 V, copre gli slot inutilizzati sulla linea di alimentazione	

Per le specifiche del servoazionamento Kinetix 6000 non incluse in questa pubblicazione, consultare la pubblicazione [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data.

Compatibilità dei componenti dei servoazionamenti Kinetix 6200

I moduli di potenza 2094-BCxx-Mxx-M e 2094-BMxx-M hanno la stessa struttura di potenza dei servoazionamenti 2094-BCxx-Mxx-S e 2094-BMxx-S. Questo è il motivo per cui il modulo shunt 2094-BSP2, il modulo di riempimento slot 2094-PRF e le linee di alimentazione 2094-PRSx sono compatibili con entrambe le famiglie di servoazionamenti.

Inoltre, i moduli di potenza AM 2094-BMxx-M con interfaccia SERCOS sono compatibili con le linee di alimentazione con un modulo IAM 2094-BCxx-Mxx-S. I servoazionamenti AM 2094-BMxx-S, invece, sono compatibili con le linee di alimentazione con un modulo di potenza IAM 2094-BCxx-Mxx-M IAM con interfaccia SERCOS.

IMPORTANTE I moduli di controllo Kinetix 6500 EtherNet/IP (numeri di catalogo 2094-EN02D-M01-Sx) non sono compatibili con i moduli IAM/AM sulla stessa linea di alimentazione Serie 2094 in cui è presente l'interfaccia SERCOS.

Compatibilità dei moduli IAM/AM

Modulo IAM	Modulo di controllo	Modulo AM Kinetix 6000 2094-BMxx-S	Moduli di potenza AM 2094-BMxx-M	
			Modulo di controllo Kinetix 6200 2094-SE02F-M00-Sx	Modulo di controllo Kinetix 6500 2094-EN02D-M01-Sx
2094-BCxx-Mxx-S (serie B e C)	N/A	Pienamente compatibile	Pienamente compatibile	Non compatibile
2094-BCxx-Mxx-M (modulo di potenza IAM)	Interfaccia SERCOS 2094-SE02F-M00-Sx			
		Rete EtherNet/IP 2094-EN02D-M01-Sx	Non compatibile	Non compatibile

Per ulteriori informazioni sui servoazionamenti modulari Kinetix 6200, numeri di catalogo 2094-BCxx-Mxx-M, 2094-BMxx-M e 2094-SE02F-M00-Sx, vedere Servoazionamenti modulari Kinetix 6200 e Kinetix 6500 a [pagina 67](#).

Compatibilità dei sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M

Le linee di alimentazione Serie 2094 con servoazionamenti Kinetix 6000 (serie B) o Kinetix 6200 sono compatibili con i sistemi integrati servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M. Il modulo interfaccia di potenza (IPIM) del sistema integrato servoazionamento-motore si monta sulla linea di alimentazione e può essere collegato ad un numero massimo di 16 unità IDM.

IMPORTANTE I moduli di controllo EtherNet/IP Kinetix 6500 (numeri di catalogo 2094-EN02D-M01-Sx) non sono compatibili con i sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M.

Compatibilità dei moduli IAM

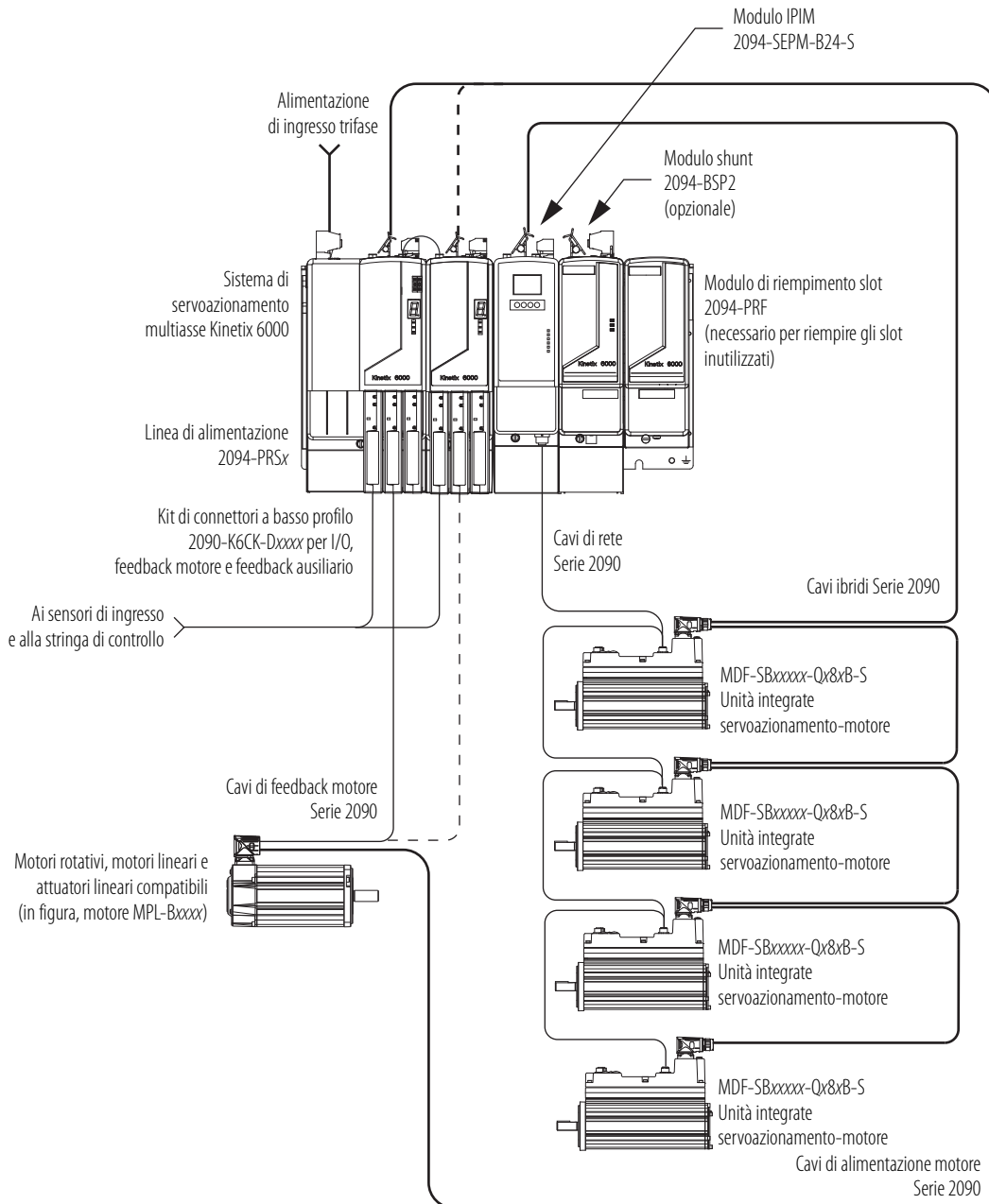
Modulo IAM	Modulo di controllo	Modulo interfaccia di potenza IDM (IPIM) 2094-SEPM-B24-S
2094-BCxx-Mxx-S (serie B e C)	N/A	Pienamente compatibile
2094-BCxx-Mxx-M (modulo di potenza IAM)	Interfaccia SERCOS 2094-SE02F-M00-Sx	
		Rete EtherNet/IP 2094-EN02D-M01-Sx

Per ulteriori informazioni sui sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M, vedere Configurazione tipica dei sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M a [pagina 95](#).

Configurazione tipica dei sistemi integrati servoazionamento-motore Kinetix 6000M

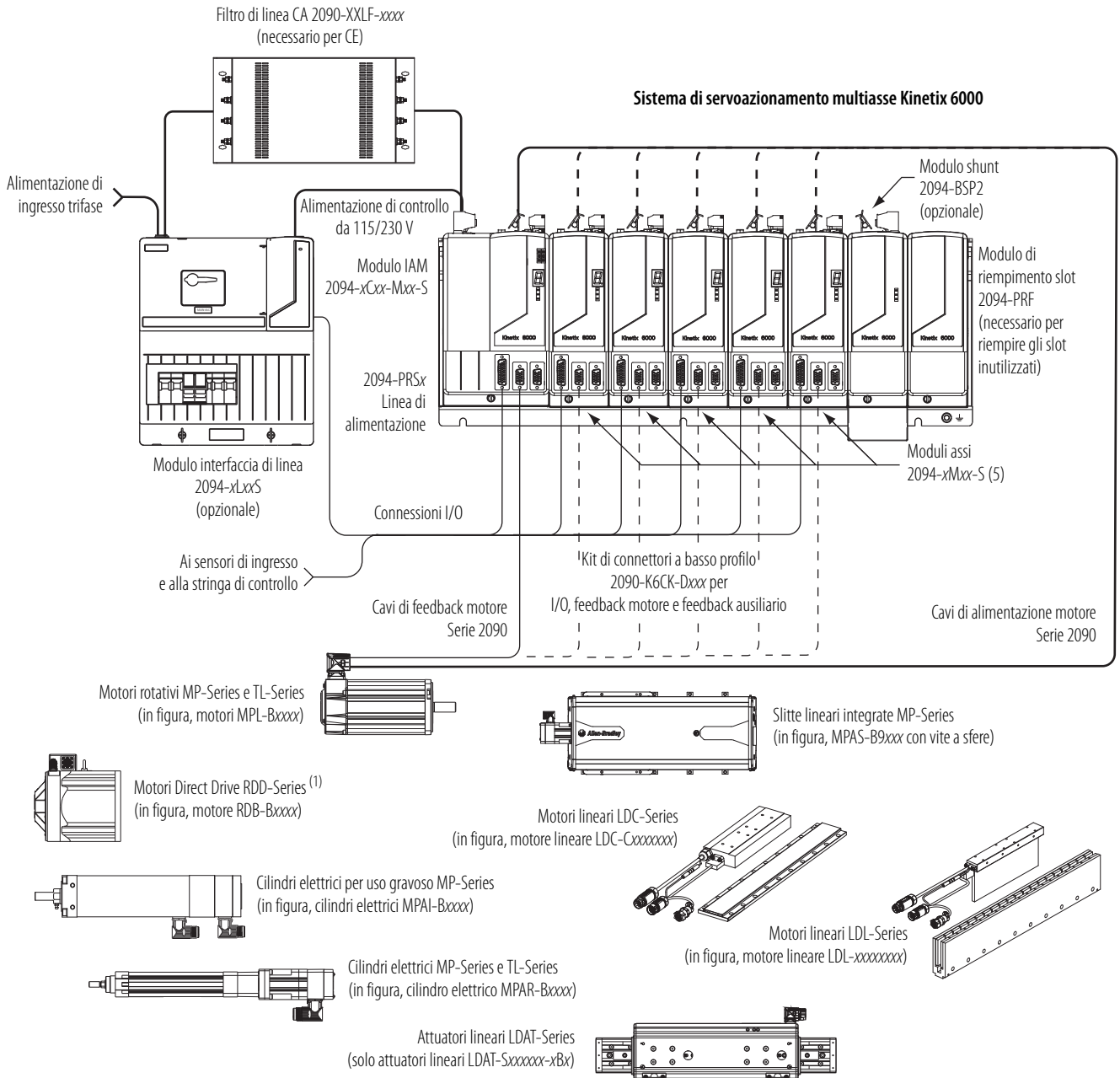
Questa configurazione illustra l'uso dei servoazionamenti Kinetix 6000 con il sistema integrato servoazionamento-motore (IDM) Kinetix 6000M. Il modulo interfaccia di potenza (IPIM) IDM è incluso nella configurazione ad anello SERCOS in fibra ottica insieme ai moduli assi. Per gli esempi, vedere Configurazioni di comunicazione tipiche a [pagina 99](#).

Servoazionamento modulare (con sistema IDM Kinetix 6000M)



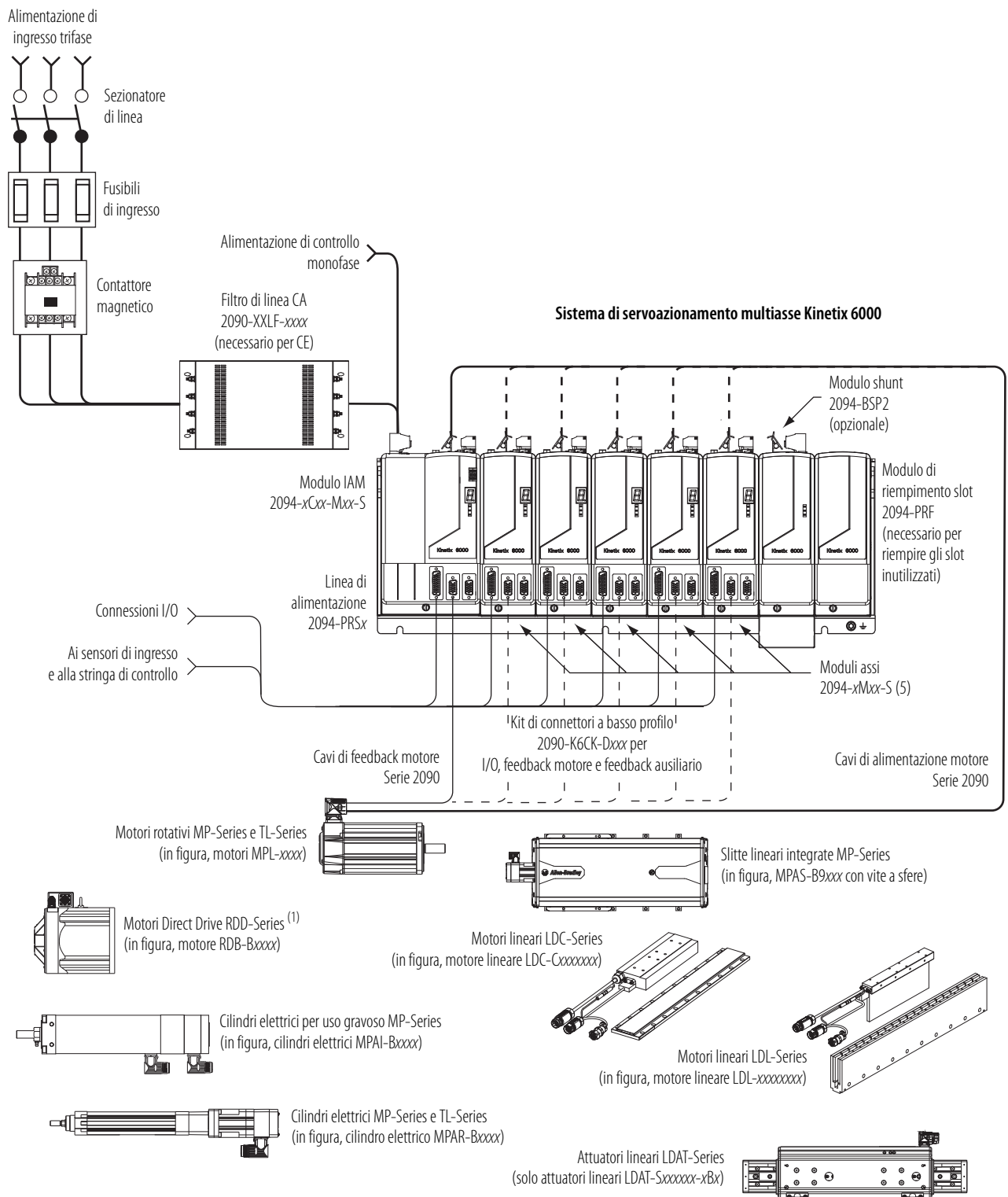
Configurazioni hardware tipiche

Sistema Kinetix 6000 (con modulo LIM)



(1) Richiede il kit di connettori 2090-K6CK-KENDAT per le connessioni di feedback del motore.

Sistema Kinetix 6000 (senza modulo LIM)



(1) Richiede il kit di connettori 2090-K6CK-KENDAT per le connessioni di feedback del motore.

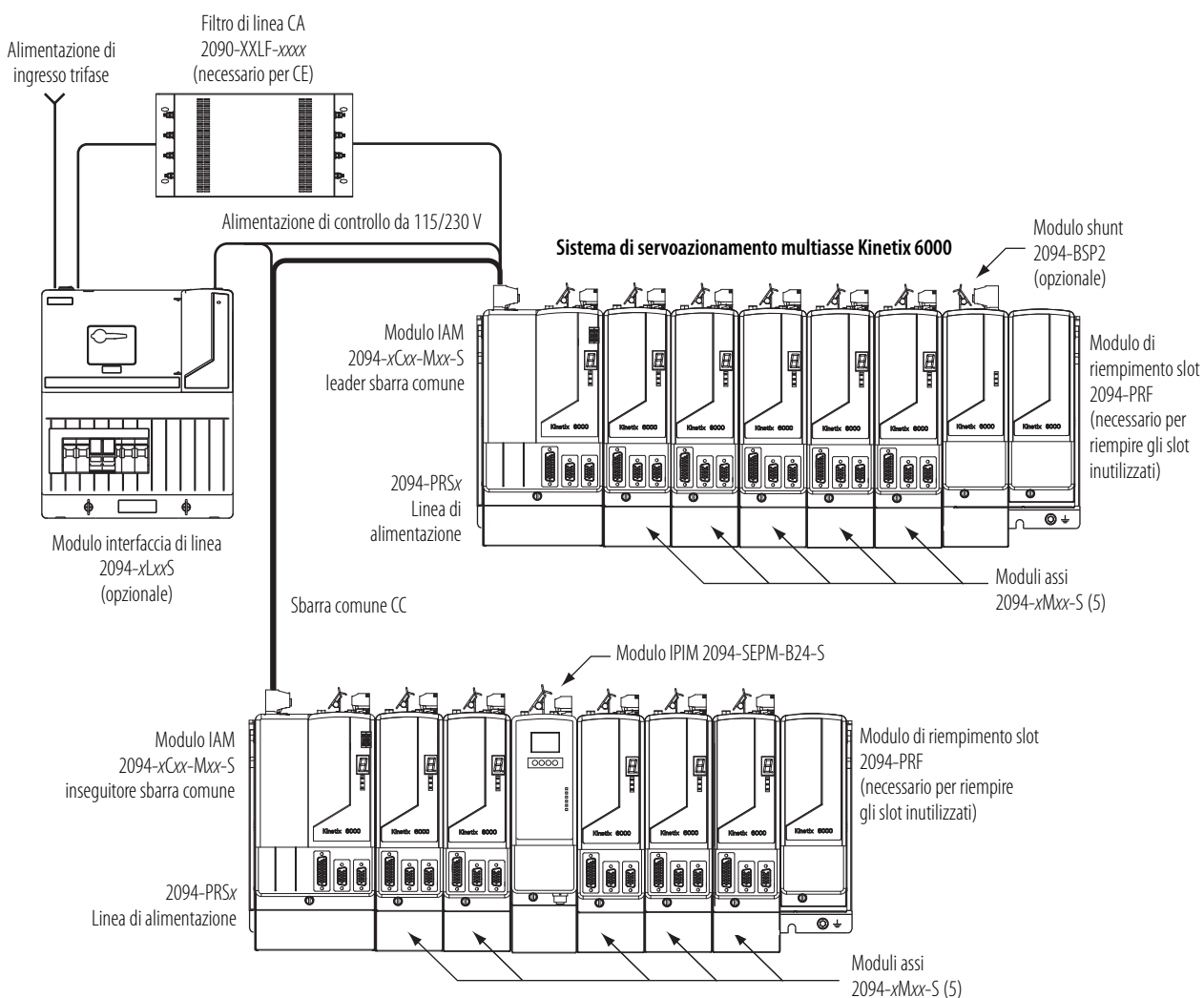
In questa configurazione del sistema, il modulo IAM leader è collegato al modulo IAM inseguitore attraverso la sbarra comune CC. Nel progettare la configurazione del quadro, è necessario calcolare la capacità totale della sbarra comune CC in modo da assicurare che il modulo di potenza IAM leader sia sufficientemente dimensionato per precaricare l'intero sistema. Per questo calcolo, consultare la pubblicazione [2094-UM001H-IT-P](#) Servoazionamenti multiasse Kinetix 6000 (manuale dell'utente).

IMPORTANTE

Se la capacità totale della sbarra del sistema supera il valore nominale di precarica del modulo IAM leader, il display di stato a sette segmenti del modulo IAM visualizza, nel momento in cui viene applicata l'alimentazione di ingresso, il codice di errore E90 (errore di timeout precarica).

Per correggere questa condizione, è necessario sostituire il modulo IAM leader con un modulo più grande o ridurre la capacità totale della sbarra rimuovendo i moduli assi.

Sistema Kinetix 6000 (sbarra comune CC)

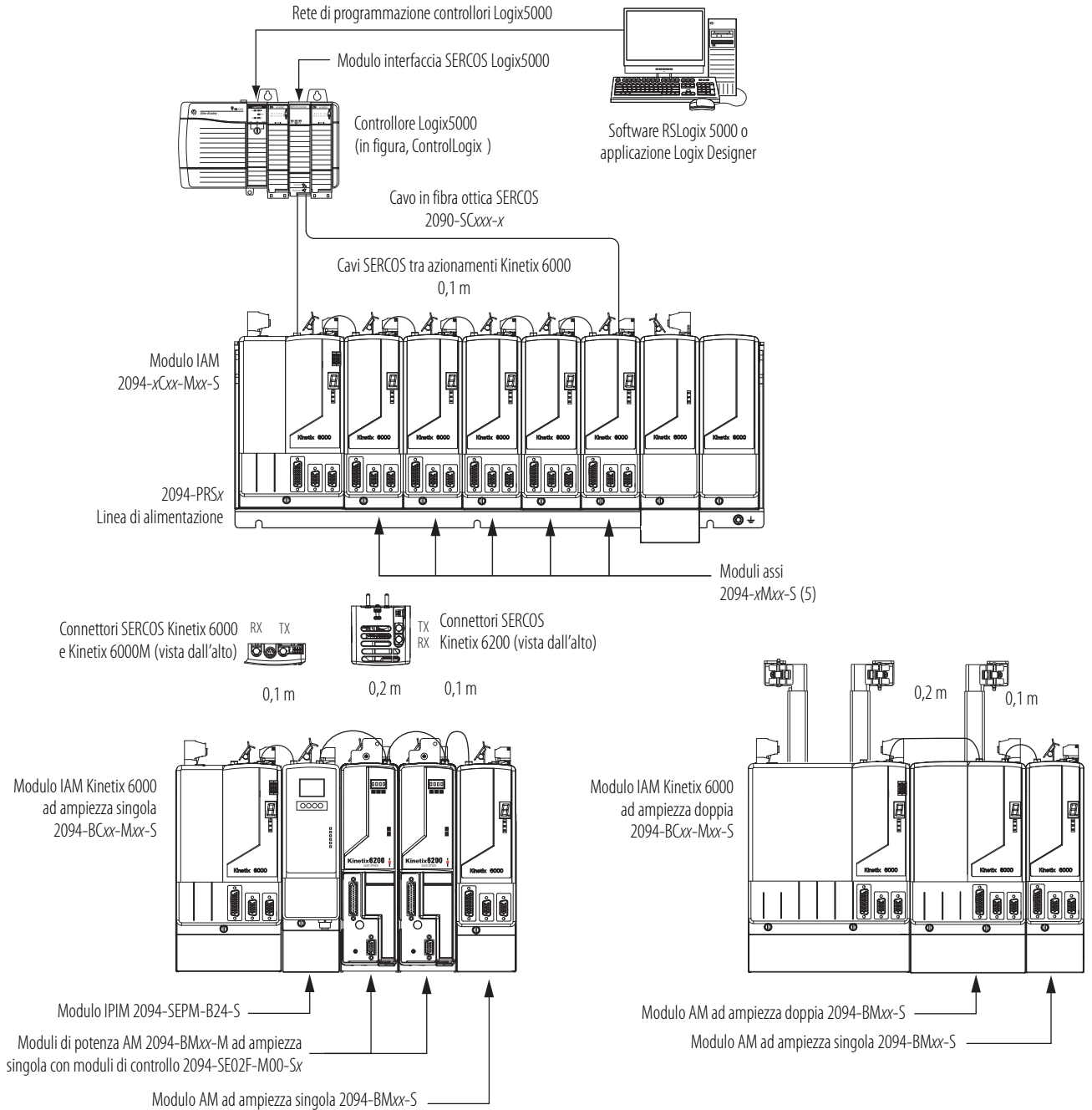


Motori e altri componenti comuni a entrambe le configurazioni della sbarra comune CA e CC trifase non sono illustrati.

Configurazioni di comunicazione tipiche

In questo esempio, sono riportati i numeri di catalogo e le lunghezze dei cavi SERCOS tra servoazionamenti per i servoazionamenti Kinetix 6000 quando i servoazionamenti Kinetix 6000 e 6200 sono presenti sulla stessa linea di alimentazione.

Comunicazione servoazionamenti Kinetix 6000 (SERCOS)



Specifiche delle prestazioni per motori rotativi

Queste famiglie di motori rotativi sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 6000.

Famiglia di motori rotativi	Pagina
Motori a bassa inerzia MP-Series (Serie MPL)	100
Motori a media inerzia MP-Series (Serie MPM)	104
Motori idonei all'uso in campo alimentare MP-Series (Serie MPF)	107
Motori integrati nel sistema servoazionamento-motore (idonei all'uso in campo alimentare) Kinetix 6000M (Serie MDF)	108
Motori in acciaio inossidabile MP-Series (Serie MPS)	108
Motori Direct Drive MP-Series (Serie RDB)	109
Motori TL-Series (Serie TLY) a bassa inerzia	110

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 6000 che includono la selezione dei numeri di catalogo dei cavi e le curve coppia/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni servomotore/azionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPL con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
MPL-A1510V	8000	1,05	0,26	3,40	0,77	0,16	2094-AMP5-S
MPL-A1520U	7000	1,80	0,49	6,10	1,58	0,27	2094-AMP5-S
MPL-A1530U	7000	2,82	0,90	10,1	2,82	0,39	2094-AMP5-S
MPL-A210V	8000	3,09	0,55	10,2	1,52	0,37	2094-AMP5-S
MPL-A220T	6000	4,54	1,61	10,5	3,45	0,62	2094-AMP5-S
				15,5	4,74		2094-AM01-S
MPL-A230P	5000	5,40	2,10	17,0	8,0	0,86	2094-AM01-S
				23,0	8,2		2094-AM02-S
MPL-A310F	3000	3,24	1,58	9,30	3,61	0,46	2094-AMP5-S
MPL-A310P	5000	4,91	1,58	10,5	2,90	0,73	2094-AMP5-S
				14,0	3,61		2094-AM01-S
MPL-A320H	3500	6,10	3,05	17,0	7,13	1,0	2094-AM01-S
				19,3	7,91		2094-AM02-S
MPL-A320P	5000	8,50	2,88	17,0	5,07	1,3	2094-AM01-S
		9,00					3,05
MPL-A330P	5000	12,0	4,18	30,0	9,10	1,8	2094-AM02-S
				38,0	11,1		2094-AM03-S
MPL-A420P	5000	12,9	4,79	30,0	9,67	2,0	2094-AM02-S
				46,0	13,6		2094-AM03-S

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V) (segue)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N-m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N-m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
MPL-A430H	3500	12,2	6,21	30,0	13,9	1,8	2094-AM02-S
				45,0	19,8		2094-AM03-S
MPL-A430P	5000	15,0	5,35	30,0	9,99	2,2	2094-AM02-S
		16,80	5,99	49,0	15,4		2094-AM03-S
				67,0	19,8		2094-AM05-S
MPL-A4530F	2800	13,40	8,36	30,0	15,8	1,9	2094-AM02-S
				42,0	20,3		2094-AM03-S
MPL-A4530K	4000	19,50	8,13	49,0	17,0	2,5	2094-AM03-S
				62,0	20,3		2094-AM05-S
MPL-A4540C	1500	8,50	9,15	17,0	16,9	1,5	2094-AM01-S
		9,55	10,30	29,0	27,1		2094-AM02-S
MPL-A4540F	3000	18,40	10,19	49,0	23,6	2,6	2094-AM03-S
				58,0	27,1		2094-AM05-S
MPL-A4560F	3000	22,0	14,1	49,0	27,0	3,0	2094-AM03-S
				66,0	34,4		2094-AM05-S
MPL-A520K	4000	15,0	10,77	49,0	19,3	3,5	2094-AM03-S
				65,0	24,2		2094-AM05-S
MPL-A540K	4000	41,5	19,42	73,4	31,3	5,5	2094-AM05-S
MPL-A560F	3000	42,0	27,39	73,4	39,6	5,3	2094-AM05-S

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
MPL-B1510V	8000	0,95	0,26	3,10	0,77	0,16	2094-BMP5-S al 150%
MPL-B1520U	7000	1,80	0,49	5,90	1,53	0,27	2094-BMP5-S al 150%
				6,10	1,58		2094-BMP5-S al 250%
MPL-B1530U	7000	2,0	0,90	5,90	2,34	0,39	2094-BMP5-S al 150%
				7,20	2,82		2094-BMP5-S al 250%
MPL-B210V	8000	1,75	0,55	5,80	1,52	0,37	2094-BMP5-S al 150%
MPL-B220T	6000	3,30	1,61	9,90	4,12	0,62	2094-BMP5-S al 250%
				11,3	4,74		2094-BM01-S al 150%
MPL-B230P	5000	2,60	2,10	9,90	7,24	0,86	2094-BMP5-S al 250%
				11,3	8,20		2094-BM01-S al 150%
MPL-B310P	5000	2,4	1,6	5,90	3,2	0,77	2094-BMP5-S al 150%
				7,10	3,6		2094-BMP5-S al 250%
MPL-B320P	5000	4,5	3,10	13,0	7,5	1,5	2094-BM01-S al 150%
				14,0	8,2		2094-BM01-S al 250%
MPL-B330P	5000	6,1	4,18	13,0	8,0	1,8	2094-BM01-S al 150%
				19,0	11,1		2094-BM01-S al 250%
MPL-B420P	5000	6,3	4,74	13,0	13,1	1,9	2094-BM01-S al 250%
				21,8	13,4		2094-BM02-S al 150%
				22,0	13,5		2094-BM02-S al 250%
MPL-B430P	5000	9,2	6,55	21,8	14,4	2,2	2094-BM02-S al 150%
				32,0	19,8		2094-BM02-S al 250%
MPL-B4530F	3000	6,7	8,36	13,0	13,9	2,1	2094-BM01-S al 150%
				21,0	20,3		2094-BM01-S al 250%
MPL-B4530K	4000	9,9	8,25	21,8	15,5	2,6	2094-BM02-S al 150%
				31,0	20,3		2094-BM02-S al 250%
MPL-B4540F	3000	9,1	10,20	21,8	21,4	2,6	2094-BM02-S al 150%
				29,0	27,1		2094-BM02-S al 250%
MPL-B4560F	3000	11,8	14,0	21,8	23,3	3,2	2094-BM02-S al 150%
				36,0	34,4		2094-BM02-S al 250%
MPL-B520K	4000	11,5	10,7	21,8	17,0	3,5	2094-BM02-S al 150%
				33,0	23,2		2094-BM02-S al 250%
MPL-B540D	2000	10,5	19,4	21,8	38,8	3,4	2094-BM02-S al 150%
				23,0	41,0		2094-BM02-S al 250%
MPL-B540K	4000	20,4	19,4	45,0	38,1	5,4	2094-BM03-S al 150%
				60,0	48,6		2094-BM03-S al 250%
MPL-B560F	3000	20,6	26,8	45,0	49,3	5,5	2094-BM03-S al 150%
				68,0	67,8		2094-BM03-S al 250%
MPL-B580F	3000	26,0	34,0	75,0	74,6	7,1	2094-BM03-S al 250%
				73,4	73,5		2094-BM05-S al 150%
				94,0	87,0		2094-BM05-S al 200%
MPL-B580J	3800	32,0	34,0	73,4	66,6	7,9	2094-BM05-S al 150%
				94,0	81,0		2094-BM05-S al 200%

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V) (segue)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N-m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N-m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
MPL-B640F	3000	30,0	34,4	45,0	50,4	6,1	2094-BM03-S al 150%
			34,4	65,0	72,3		2094-BM03-S al 250%
		32,0	36,7				2094-BM05-S al 150%
MPL-B660F	3000	38,5	48,0	73,4	81,0	6,1	2094-BM05-S al 150%
				96,0	101		2094-BM05-S al 200%
MPL-B680D	2000	30,0	55,4	75,0	125	9,3	2094-BM03-S al 250%
			34,0	62,8	73,4		124
					94,0		152
MPL-B680F	3000	47,9	60,0	73,4	85,4	7,5	2094-BM05-S al 150%
				96,0	108		2094-BM05-S al 200%
MPL-B680H	3500	48,9	58,0	97,8	107	7,5	2094-BM05-S al 200%
MPL-B860D	2000	47,3	83,0	73,4	120	12,5	2094-BM05-S al 150%
				95,5	152		2094-BM05-S al 200%
MPL-B880C	1500	47,5	110	73,4	157	12,6	2094-BM05-S al 150%
				97,5	203		2094-BM05-S al 200%
MPL-B960B	1200	42,5	130	73,4	190	12,7	2094-BM05-S al 150%
				94,0	231		2094-BM05-S al 200%
MPL-B980B	1000	40,0	162	73,4	235	15,2	2094-BM05-S al 150%
				94,0	278		2094-BM05-S al 200%

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPM con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
MPM-A1151M	4500	6000	7,65	2,3	30,0	6,5	0,90	2094-AM02-S
					30,5	6,6		2094-AM03-S
MPM-A1152F	3000	5000	11,93	4,7	30,0	9,9	1,40	2094-AM02-S
					44,8	13,5		2094-AM03-S
MPM-A1153F	3000	5000	16,18	6,0	30,0	10,7	1,45	2094-AM02-S
				6,5	49,0	16,1		2094-AM03-S
MPM-A1302F	3000	4500	17,28	6,6	49,0	13,2	1,65	2094-AM03-S
					50,2	13,5		2094-AM05-S
MPM-A1304F	3000	4000	19,65	7,6	30,0	13,2	2,20	2094-AM02-S
				9,2	48,3	19,3		2094-AM03-S
MPM-A1651F	3000	5000	30,96	9,3	49,0	15,2	2,50	2094-AM03-S
				10,7	73,4	20,3		2094-AM05-S
MPM-A1652F	3000	4000	33,54	11,0	49,0	19,7	4,03	2094-AM03-S
				13,4	73,4	27,7		2094-AM05-S
MPM-A1653F	3000	4000	42,4	11,7	49,0	21,1	5,10	2094-AM03-S
				18,6	73,4	29,6		2094-AM05-S

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
MPM-B1151F	3000	5000	2,71	2,3	5,9	4,3	0,75	2094-BMP5-S al 150%
					9,9	6,6		2094-BMP5-S al 250%
MPM-B1151T	6000	7000	5,62	2,3	13,0	4,1	0,90	2094-BM01-S al 150%
					20,5	5,8		2094-BM01-S al 250%
MPM-B1152C	1500	3000	3,61	5,0	5,9	7,2	1,20	2094-BMP5-S al 150%
					10,0	11,3		2094-BMP5-S al 250%
					12,4	13,5		2094-BM01-S al 150%
MPM-B1152F	3000	5200	6,17	5,0	13,0	9,0	1,40	2094-BM01-S al 150%
					21,1	13,3		2094-BM01-S al 250%
MPM-B1152T	6000	7000	11,02	5,0	21,8	8,5	1,40	2094-BM02-S al 150%
					36,5	13,1		2094-BM02-S al 250%
MPM-B1153E	2250	3500	6,21	6,5	21,5	13,0	1,40	2094-BM01-S al 150%
					21,6	19,7		2094-BM01-S al 250%
MPM-B1153F	3000	5500	9,20	6,4	21,8	14,4	1,40	2094-BM02-S al 150%
					32,0	19,7		2094-BM02-S al 250%
MPM-B1153T	6000	7000	15,95	6,4	45,0	14,5	1,45	2094-BM03-S al 150%
MPM-B1302F	3000	4500	8,57	6,6	13,0	8,9	1,65	2094-BM01-S al 150%
					21,5	13,0		2094-BM01-S al 250%
MPM-B1302M	4500	6000	12,57	6,6	21,8	9,9	1,65	2094-BM02-S al 150%
					32,4	13,3		2094-BM02-S al 250%
MPM-B1302T	6000	7000	16,83	6,0	36,5	11,8	1,65	2094-BM02-S al 250%
				6,7	43,4	13,3		2094-BM03-S al 150%
MPM-B1304C	1500	2750	7,00	10,3	13,0	17,6	2,00	2094-BM01-S al 150%
					21,5	26,4		2094-BM01-S al 250%
MPM-B1304E	2250	4000	10,75	10,2	21,8	19,0	2,20	2094-BM02-S al 150%
					34,2	27,1		2094-BM02-S al 250%
MPM-B1304M	4500	6000	19,02	10,4	45,0	21,5	2,20	2094-BM03-S al 150%
					60,6	27,1		2094-BM03-S al 250%
MPM-B1651C	1500	3500	10,21	11,4	21,8	19,4	2,50	2094-BM02-S al 150%
					29,2	23,2		2094-BM02-S al 250%
MPM-B1651F	3000	5000	17,75	11,4	45,0	21,6	2,50	2094-BM03-S al 150%
					50,9	23,2		2094-BM03-S al 250%
MPM-B1651M	4500	5000	22,46	11,3	45,0	18,8	2,50	2094-BM03-S al 150%
					56,8	21,4		2094-BM03-S al 250%
MPM-B1652C	1500	2500	11,51	16,4	21,8	28,7	3,80	2094-BM02-S al 150%
					33,6	40,2		2094-BM02-S al 250%
MPM-B1652E	2250	3500	20,94	21,1	45,0	38,4	4,30	2094-BM03-S al 150%
					60,5	48,0		2094-BM03-S al 250%
MPM-B1652F	3000	4500	28,74	21,1	73,4	41,1	4,30	2094-BM05-S al 150%
					84,1	48,0		2094-BM05-S al 200%
MPM-B1653C	1500	2500	20,05	26,7	45,0	55,0	4,60	2094-BM03-S al 150%
					59,2	67,7		2094-BM03-S al 250%

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V) (segue)

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N-m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N-m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
MPM-B1653E	2250	3500	27,00	26,8	45,0	42,5	5,10	2094-BM03-S al 150%
					72,9	62,0		2094-BM03-S al 250%
MPM-B1653F	3000	4000	34,94	31,0	73,4	47,8	5,10	2094-BM05-S al 150%
					94,3	56,0		2094-BM05-S al 200%
MPM-B2152C	1500	2500	27,4	36,7	45,0	60,3	5,60	2094-BM03-S al 150%
					55,4	72,2		2094-BM03-S al 250%
MPM-B2152F	3000	4500	43,54	34,1	73,4	56,2	5,90	2094-BM05-S al 150%
					97,8	72,3		2094-BM05-S al 200%
MPM-B2152M	4500	5000	44,58	34,1	73,4	51,0	5,90	2094-BM05-S al 150%
					76,3	52,9		2094-BM05-S al 200%
MPM-B2153B	1250	2000	24,06	48,0	45,0	80,0	6,80	2094-BM03-S al 150%
					60,0	101		2094-BM03-S al 250%
MPM-B2153E	2250	3000	39,63	47,9	73,4	79,4	7,20	2094-BM05-S al 150%
					97,8	101		2094-BM05-S al 200%
MPM-B2153F	3000	3800	43,86	45,6	73,4	75,0	7,20	2094-BM05-S al 150%
					97,8	99,0		2094-BM05-S al 200%
MPM-B2154B	1250	2000	35,46	62,7	73,4	121	6,90	2094-BM05-S al 150%
					97,8	154		2094-BM05-S al 200%
MPM-B2154E	2250	3000	43,68	55,9	73,4	87,7	7,50	2094-BM05-S al 150%
					97,8	112		2094-BM05-S al 200%
MPM-B2154F	3000	3300	44,40	56,2	73,4	78,8	7,50	2094-BM05-S al 150%
					83,6	88,0		2094-BM05-S al 200%

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPF con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
MPF-A310P	5000	4,50	1,58	10,5	2,91	0,73	2094-AMP5-S
				14,0	3,61		2094-AM01-S
MPF-A320H	3500	6,10	3,05	17,0	6,97	1,0	2094-AM01-S
				19,3	7,91		2094-AM02-S
MPF-A320P	5000	8,50	2,88	17,0	5,07	1,3	2094-AM01-S
		9,00	3,05	29,5	7,91		2094-AM02-S
MPF-A330P	5000	12,0	3,85	30,0	8,47	1,6	2094-AM02-S
				38,0	10,32		2094-AM03-S
MPF-A430H	3500	12,2	6,21	30,0	13,20	1,8	2094-AM02-S
				45,0	19,82		2094-AM03-S
MPF-A430P	5000	16,80	5,94	49,0	15,36	1,9	2094-AM03-S
				67,0	19,80		2094-AM05-S
MPF-A4530K	4000	19,50	8,08	49,0	17,01	2,3	2094-AM03-S
				62,0	20,30		2094-AM05-S
MPF-A4540F	3000	18,40	10,15	49,0	23,56	2,5	2094-AM03-S
				58,0	27,10		2094-AM05-S
MPF-A540K	4000	24,5	11,40	49,0	21,68	4,1	2094-AM03-S
		41,5	19,42	73,4	31,55		2094-AM05-S

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
MPF-B310P	5000	2,30	1,6	5,90	3,2	0,77	2094-BMP5-S al 150%
				7,10	3,6		2094-BMP5-S al 250%
MPF-B320P	5000	4,00	2,90	5,90	3,9	1,5	2094-BMP5-S al 150%
		4,24	3,10	13,0	7,5		2094-BM01-S al 150%
MPF-B330P	5000	5,70	4,18	13,0	8,2	1,6	2094-BM01-S al 150%
				19,0	11,1		2094-BM01-S al 250%
MPF-B430P	5000	9,20	6,55	21,8	14,2	2,0	2094-BM02-S al 150%
				32,0	19,8		2094-BM02-S al 250%
MPF-B4530K	4000	9,90	8,25	21,8	15,4	2,4	2094-BM02-S al 150%
				31,0	20,3		2094-BM02-S al 250%
MPF-B4540F	3000	9,10	10,20	21,8	21,4	2,5	2094-BM02-S al 150%
				29,0	27,1		2094-BM02-S al 250%
MPF-B540K	4000	20,5	19,4	45,0	37,9	4,1	2094-BM03-S al 150%
				60,0	48,6		2094-BM03-S al 250%

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni del sistema integrato servoazionamento-motore Serie MDF

Specifiche delle prestazioni con i motori Kinetix 6000M (senza freno)

Num. di Cat. servoaz.-motore IDM	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Modulo IPIM Kinetix 6000M
MDF-SB1003P-xxx2x-S	5000	4,03	3,00	19,0	10,50	1,10	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx2x-S	3500	4,50	4,80	20,0	18,50	1,15	
MDF-SB1304F-xxx2x-S	3000	5,80	7,25	20,0	21,75	1,39	

Specifiche delle prestazioni con i motori Kinetix 6000M (con freno)

Num. di Cat. servoaz.-motore IDM	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Modulo IPIM Kinetix 6000M
MDF-SB1003P-xxx4x-S	5000	4,03	3,00	19,0	10,50	1,02	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx4x-S	3500	4,50	4,80	20,0	18,50	1,00	
MDF-SB1304F-xxx4x-S	3000	5,80	7,25	20,0	21,75	1,24	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema a 40 °C di temperatura ambiente ed a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPS con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
MPS-A330P	5000	8,50	3,10	17,0	5,80	1,3	2094-AM01-S
		9,80	3,60	30,0	9,30		2094-AM02-S
				38,0	11,10		2094-AM03-S
MPS-A4540F	3000	14,4	8,1	30,0	15,9	1,4	2094-AM02-S
				49,0	24,2		2094-AM03-S
				56,0	27,1		2094-AM05-S

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
MPS-B330P	5000	4,9	3,60	13,0	8,2	1,3	2094-BM01-S al 150%
				19,0	11,0		2094-BM01-S al 250%
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1	21,5	22,8	1,4	2094-BM01-S al 250%
				21,8	23,2		2094-BM02-S al 150%
				26,0	27,1		2094-BM02-S al 250%
MPS-B560F	3000	17,0	21,5	45,0	49,2	3,5	2094-BM03-S al 150%
				68,0	67,8		2094-BM03-S al 250%

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie RDB con i servoazionamenti Kinetix 6000

Num. di Cat. motore	Velocità , base giri/min	Velocità , max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
RDB-B21519	750	1235	9,90	31,2	21,8	66,8	3,64	2094-BM02-S al 150%
					27,3	83,1		2094-BM02-S al 250%
RDB-B2151C	1500	2125	17,3	31,3	45,0	80,2	5,23	2094-BM03-S al 150%
					46,4	82,8		2094-BM03-S al 250%
RDB-B21529	750	1035	12,2	43,4	21,8	76,8	4,33	2094-BM02-S al 150%
					32,8	111		2094-BM02-S al 250%
RDB-B2152C	1500	2125	23,5	43,4	45,0	80,4	6,41	2094-BM03-S al 150%
					63,2	111		2094-BM03-S al 250%
RDB-B21539	750	1250	15,8	51,5	45,0	130	5,34	2094-BM03-S al 150%
					47,9	137		2094-BM03-S al 250%
RDB-B2153C	1500	2250	29,4	51,5	75,0	125	5,87	2094-BM03-S al 250%
					73,4	122		2094-BM05-S al 150%
					82,6	137		2094-BM05-S al 200%
RDB-B29014	200	450	5,9	48,9	13,0	89,2	1,97	2094-BM01-S al 150%
					17,6	110		2094-BM01-S al 250%
RDB-B29016	375	785	10,0	48,9	21,8	86,6	3,18	2094-BM02-S al 150%
					31,0	110		2094-BM02-S al 250%
RDB-B29019	750	1500	19,1	48,9	45,0	90,8	3,63	2094-BM03-S al 150%
					58,7	110		2094-BM03-S al 250%
RDB-B29024	200	435	10,7	97,8	21,8	159	3,33	2094-BM02-S al 150%
					33,0	214		2094-BM02-S al 250%
RDB-B29026	375	885	21,9	97,8	45,0	161	4,05	2094-BM03-S al 150%
					67,2	214		2094-BM03-S al 250%
RDB-B29029	750	1200	36,2	97,5	97,8	195	4,05	2094-BM05-S al 200%
RDB-B29034	200	500	17,4	140	45,0	274	5,16	2094-BM03-S al 150%
					56,6	321		2094-BM03-S al 250%
RDB-B29036	375	750	26,0	140	73,4	290	5,49	2094-BM05-S al 150%
					84,9	318		2094-BM05-S al 200%
RDB-B29039	750	1000	48,9	113	97,8	194	4,41	2094-BM05-S al 200%
RDB-B41014	200	385	17,8	183	45,0	317	5,20	2094-BM03-S al 150%
					51,2	340		2094-BM03-S al 250%
RDB-B41016	375	700	33,2	183	73,4	292	4,83	2094-BM05-S al 150%
					95,5	339		2094-BM05-S al 200%
RDB-B41018	625	700	48,9	175	97,8	271	4,83	2094-BM05-S al 200%
RDB-B41024	200	365	31,5	330	73,4	593	7,29	2094-BM05-S al 150%
					95,5	690		2094-BM05-S al 200%

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni del motore Serie TLY con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (senza freno)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
TLY-A110T	6000	0,55	0,096	1,50	0,20	0,041	2094-AMP5-S
TLY-A120T		1,03	0,181	2,50	0,36	0,086	2094-AMP5-S
TLY-A130T		1,85	0,325	4,90	0,76	0,14	2094-AMP5-S
TLY-A220T		3,50	0,836	7,90	1,48	0,35	2094-AMP5-S
TLY-A230T		5,20	1,23	10,5	2,07	0,44	2094-AMP5-S
	5,50	1,30	15,5	3,05	2094-AM01-S		
TLY-A2530P	5000	8,50	2,20	17,0	4,18	0,69	2094-AM01-S
		10,0	2,60	21,0	5,20		2094-AM02-S
TLY-A2540P		8,50	2,48	17,0	4,97	0,86	2094-AM01-S
		10,0	2,94	24,8	7,10		2094-AM02-S
TLY-A310M	4500	10,0	3,61	30,0	9,0	0,95	2094-AM02-S

Specifiche delle prestazioni (per tipo con freno) con i servoazionamenti Kinetix 6000

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
TLY-A110T	6000	0,50	0,086	1,50	0,20	0,037	2094-AMP5-S
TLY-A120T		0,93	0,163	2,50	0,36	0,077	2094-AMP5-S
TLY-A130T		1,67	0,293	4,90	0,76	0,13	2094-AMP5-S
TLY-A220T		3,15	0,757	7,90	1,48	0,24	2094-AMP5-S
TLY-A230T		4,95	1,16	10,5	2,07	0,32	2094-AMP5-S
	4,95	1,16	15,5	3,05	2094-AM01-S		
TLY-A2530P	5000	8,50	2,20	17,0	4,18	0,55	2094-AM01-S
		10,0	2,60	21,0	5,20		2094-AM02-S
TLY-A2540P		8,50	2,48	17,0	4,97	0,66	2094-AM01-S
		10,0	2,94	24,8	7,10		2094-AM02-S
TLY-A310M	4500	10,0	3,61	30,0	9,0	0,90	2094-AM02-S

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni per controllo assi lineare

Queste famiglie di prodotti per controllo assi lineare sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 6000.

Famiglie di prodotti per controllo assi lineare	Pagina
Attuatori lineari integrati LDAT-Series	112
Slitte lineari integrate MP-Series (Serie MPAS)	119
Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR)	120
Cilindri elettrici per uso gravoso MP-Series (Serie MPAL)	121
Motori lineari LDC-Series con nucleo di ferro	123
Motori lineari LDL-Series senza ferro	125

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 6000 che includono la selezione dei numeri di catalogo dei cavi e le curve forza/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM003](#), Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni attuatore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni degli attuatori LDAT-Series con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni (per frame 30) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81	12,2	168	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	24,3	336	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	190	12,2	504	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	36,5	504	0,67	2094-AM03-S
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	12,2	504	0,55	2094-AM01-S
LDAT-S033020-EBx	4,4					0,65	
LDAT-S033030-EBx							
LDAT-S033040-EBx							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 50) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V			
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119	11,4	363	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	22,7	727	0,79	2094-AM01-S			
LDAT-S052020-DBx	4,8					0,97				
LDAT-S052030-DBx	5,00					1,01				
LDAT-S052040-DBx						1,01				
LDAT-S052050-DBx										
LDAT-S052010-EBx ... LDAT-S052050-EBx	2,6	3,1	11,4	0,50	2094-AMP5-S					
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378	34,2	1093	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	45,5	1453
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5,0	2,05								
LDAT-S054010-EBx ... LDAT-S054050-EBx	2,6	6,2	22,7	1,02	2094-AM01-S					

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
LDAT-S072010-DBx ... LDAT-S072070-DBx	3,5	6,0	364	22,0	1055	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	32,8	1576	1,57	2094-AM02-S
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	1,2	3,0		10,9		0,41	2094-AMP5-S

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V) (segue)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
LDAT-S074010-DBx ... LDAT-S074070-DBx	3,5	11,9	730	43,5	2088	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	66,4	3189	3,17	2094-AM03-S
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx	1,8	9,1		33,2		1,45	2094-AM02-S

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 100) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
LDAT-S102010-DBx ... LDAT-S102090-DBx	2,6	5,7	456	21,0	1289	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	31,5	1935	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	42,0	2578	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	63,0	3871	2,94	2094-AM03-S
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	1,3	8,6		31,5		1,28	2094-AM02-S

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 150) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
LDAT-S152010-DBx ... LDAT-S152090-DBx	1,8	5,3	643	19,5	1799	0,87	2094-AM01-S
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	0,9	2,7		9,8		0,34	2094-AMP5-S
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	1,8	8,0	978	29,1	2680	1,33	2094-AM02-S

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	1,8	10,7	1306	39,1	3597	1,78	2094-AM02-S
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	0,9	5,3		19,5	3383	0,70	2094-AM01-S
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	1,8	16,3	1997	59,4	5469	2,71	2094-AM03-S
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	0,9	8,1		19,8	5110	1,05	2094-AM02-S

Specifiche delle prestazioni (per frame 30) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81	12,2	168	0,20	2094-BM01-S al 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	24,3	336	0,40	2094-BM01-S al 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	12,2	336	0,40	2094-BM01-S al 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	36,5	504	0,67	2094-BM02-S al 150%
LDAT-S033020-DBx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DBx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DBx						0,95	
LDAT-S033010-EBx	3,5	3,7	190	12,2	504	0,67	2094-BM01-S al 150%
LDAT-S033020-EBx	4,7					0,87	
LDAT-S033030-EBx	5,0					0,91	
LDAT-S033040-EBx						0,91	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 50) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119	11,4	363	0,34	2094-BMP5-S al 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	

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
LDAT-S052010-DBx	3,7	6,2	251	22,7	727	0,92	2094-BM01-S al 150%
LDAT-S052020-DBx	4,8					1,20	
LDAT-S052030-DBx	5,0					1,24	
LDAT-S052040-DBx							
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3,7	3,1	251	11,4	727	0,80	2094-BMP5-S al 150%
LDAT-S052020-EBx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-EBx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-EBx							
LDAT-S052050-EBx							
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378	34,2	1093	1,56	2094-BM02-S al 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 al 150%
LDAT-S054010-DBx	4,4	12,4	509	45,5	1453	2,26	2094-BM02-S al 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 al 150%

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
LDAT-S072010-DBx	3,9	6,0	364	22,0	1055	1,37	2094-BM01-S al 150%
LDAT-S072020-DBx	5,0					1,64	
LDAT-S072030-DBx ... LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3,5	3,0		11,0		1,03	2094-BMP5-S al 150%
LDAT-S072020-EBx ... LDAT-S072070-EBx							
LDAT-S073010-DBx		4,4	9,0	554	32,8	1576	2,27
LDAT-S073020-DBx ... LDAT-S073070-DBx	5,0	2,50					
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	2,4	3,0					

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V) (segue)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
LDAT-S074010-DBx	4,7	11,9	730	43,5	2088	3,15	2094-BM02-S al 150%
LDAT-S074020-DBx ... LDAT-S074070-DBx	5,0					3,30	
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	3,5					2,08	
LDAT-S076010-DBx	5,0	18,2	1122	66,4	3189	5,02	2094-BM03-S al 150%
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx						3,18	
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx						3,5	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 100) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
LDAT-S102010-DBx	3,4	5,7	456	21,0	1289	1,44	2094-BM01-S al 150%
LDAT-S102020-DBx	4,4					1,74	
LDAT-S102030-DBx	5,0					1,91	
LDAT-S102040-DBx						0,96	
LDAT-S102050-DBx ... LDAT-S102090-DBx							
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	2,6	2,9	10,5	0,96	2094-BMP5-S al 150%		
LDAT-S103010-DBx	3,8	8,6	702	31,5	1935	2,41	2094-BM02-S al 150%
LDAT-S103020-DBx	5,0					2,93	
LDAT-S103030-DBx						0,92	
LDAT-S103090-DBx							
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	1,8	2,9	10,5	0,92	2094-BMP5-S al 150%		
LDAT-S104010-DBx	4,1	11,5	929	42,0	2578	3,76	2094-BM02-S al 150%
LDAT-S104020-DBx	5,0					4,29	
LDAT-S104030-DBx						2,07	
LDAT-S104090-DBx							
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	2,7	5,7	21,0	2,07	2094-BM01-S al 150%		
LDAT-S106010-DBx	4,5	17,3	1403	63,0	3871	5,41	2094-BM03-S al 150%
LDAT-S106020-DBx	5,0					5,87	
LDAT-S106090-DBx						2,94	
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	2,7	8,6	31,5	2,94	2094-BM02-S al 150%		

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 150) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
LDAT-S152010-DBx	3,2	5,3	643	19,5	1799	1,76	2094-BM01-S al 150%
LDAT-S152020-DBx ... LDAT-S152090-DBx	3,5					1,89	
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	1,8	2,7	978	9,8	2680	0,87	2094-BMP5-S al 150%
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	3,6	8,0		29,1		2,87	2094-BM01-S al 150%
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1,2	2,7	1306	9,1	3597	0,80	2094-BMP5-S al 150%
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	3,5	10,7		39,1		3,83	2094-BM02-S al 150%
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1,8	5,3	1997	19,5	5469	1,78	2094-BM01-S al 150%
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	3,6	16,3		59,4		5,85	2094-BM03-S al 150%
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1,8	8,1		19,8		2,71	2094-BM01-S al 150%

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni delle slitte Serie MPAS con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 ⁽¹⁾	3,09	521	6,10	1212	0,37	2094-AMPS-S
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 ⁽²⁾	4,54	462	9,10	968	0,62	2094-AMPS-S
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 ⁽³⁾	5,3	105	15,8	359	0,32	2094-AM01-S
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4,7	83,0	14,2	312	0,29	2094-AM01-S
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7,0	189	17,0	417	0,53	2094-AM01-S
				18,5	456		2094-AM02-S
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6,3	159	16,7	399	0,48	2094-AM01-S
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6,7	285	17,0	630	0,77	2094-AM01-S
				18,3	680		2094-AM02-S
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6,1	245	16,5	601	0,69	2094-AM01-S

(1) Per corse di 900 mm, la velocità massima è 176 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 143 mm/s.

(2) Per corse di 780 mm, la velocità massima è 889 mm/s. Per corse di 900 mm, la velocità massima è 715 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 582 mm/s.

(3) Considerata la corsa limitata di molte di queste slitte e la distanza necessaria a raggiungere una velocità massima di 5.000 mm/s, la velocità massima di queste slitte è spesso inferiore a 5.000 mm/s. Per la velocità massima di ogni slitta lineare in base alla lunghezza della corsa, consultare la pubblicazione [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 ⁽¹⁾	1,75	521	3,50	1212	0,37	2094-BMPS-S al 150%
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 ⁽²⁾	3,30	462	5,90	865	0,62	2094-BMPS-S al 150%
				6,60	968		2094-BMPS-S al 250%
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 ⁽³⁾	3,50	189	5,90	281	0,527	2094-BMPS-S al 150%
				9,30	456		2094-BMPS-S al 250%
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3,15	159	5,90	272	0,475	2094-BMPS-S al 150%
				8,37	399		2094-BMPS-S al 250%
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3,40	285	5,90	433	0,768	2094-BMPS-S al 150%
				9,10	680		2094-BMPS-S al 250%
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3,03	245	5,90	424	0,69	2094-BMPS-S al 150%
				8,19	601		2094-BMPS-S al 250%

(1) Per corse di 900 mm, la velocità massima è 176 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 143 mm/s.

(2) Per corse di 780 mm, la velocità massima è 889 mm/s. Per corse di 900 mm, la velocità massima è 715 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 582 mm/s.

(3) Considerata la brevità della corsa di molte di queste slitte e la distanza necessaria a raggiungere una velocità massima di 5.000 mm/s, la velocità massima di queste slitte è spesso inferiore a 5.000 mm/s. Per la velocità massima di ogni slitta lineare in base alla lunghezza della corsa, consultare la pubblicazione [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAR con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
MPAR-A1xxxB	150	1,15	240	1,35	300	0,036	2094-AMP5-S
MPAR-A1xxxE	500	2,16	280	2,48	350	0,140	2094-AMP5-S
MPAR-A2xxxC	250	2,42	420	2,72	525	0,105	2094-AMP5-S
MPAR-A2xxxF	640	4,54	640	5,41	800	0,410	2094-AM01-S
MPAR-A3xxxE	500	10,33	2000	12,34	2500	1,00	2094-AM02-S
MPAR-A3xxxH	1000	12,20	1300	16,40	1625	1,30	2094-AM02-S

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
MPAR-B1xxxB	150	1,15	240	1,35	300	0,036	2094-BMP5-S al 150%
MPAR-B1xxxE	500	1,49	280	1,71	350	0,140	2094-BMP5-S al 150%
MPAR-B2xxxC	250	1,67	420	1,90	525	0,105	2094-BMP5-S al 150%
MPAR-B2xxxF	640	3,29	640	3,93	800	0,410	2094-BMP5-S al 150%
MPAR-B3xxxE	500	5,16	2000	6,17	2500	1,00	2094-BM01-S al 150%
MPAR-B3xxxH	1000	6,13	1300	6,79	1625	1,30	2094-BM01-S al 150%

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAI con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni (vite a sfere) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
			25 °C	40 °C				
MPAI-A2076CV1	305	1,80	890	706	4,50	1446	0,22	2094-AMP5-S
MPAI-A2150CV3		2,47	1446	1147	6,20		0,25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305	2,68	1624	1290	8,90	4448	0,27	2094-AM01-S
MPAI-A3076EM1	610		814	645		2570		
MPAI-A3150CM3	279	5,61	4003	3176	8,40	4448	0,39	2094-AM01-S
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188							
MPAI-A3150EM3	559		2002	1588	14,14	4003		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376							
MPAI-A4150CM3	279	10,89	7784	6179	17,07	8896	0,43	2094-AM02-S
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245							
MPAI-A4150EM3	559		3892	3092	27,44	7784		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491							
MPAI-A5xxxCM3	200	13,25	13.123	10.415	16,70	13.345	0,55	2094-AM03-S
MPAI-A5xxxEM3	400		6562	5208	33,40	13.122		

Specifiche delle prestazioni (vite a rulli) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
			25 °C	40 °C				
MPAI-A3076RM1	305	2,87	1557	1237	8,90	4862	0,27	2094-AM01-S
MPAI-A3076SM1	610		778	618		2431		
MPAI-A3150RM3	279	5,61	3781	3003	14,14	7562	0,39	2094-AM01-S
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176							
MPAI-A3150SM3	559		1891	1499	3781			
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353							
MPAI-A4150RM3	279	10,89	7340	5827	27,44	14.679	0,43	2094-AM02-S
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196							
MPAI-A4150SM3	559		3670	2914	7340			
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con attuatore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (vite a sfere) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V					
			25 °C	40 °C									
MPAI-B2076CV1	305	0,90	890	706	2,30	1446	0,22	2094-BMP5-S al 150%					
MPAI-B2150CV3		1,29	1446	1147	3,25		0,25						
MPAI-B2300CV3													
MPAI-B3076CM1	305	1,35	1624	1290	4,57	4448	0,27	2094-BMP5-S al 150%					
MPAI-B3076EM1	610		814	645		2570	2094-BMP5-S al 250%						
MPAI-B3150CM3	279	2,81	4003	3176	4,30	4448	0,39	2094-BMP5-S al 150%					
MPAI-B3300CM3													
MPAI-B3450CM3	188												
MPAI-B3150EM3	559		2002	1588	7,07	4003		4003	2094-BMP5-S al 250%				
MPAI-B3300EM3													
MPAI-B3450EM3										376			
MPAI-B4150CM3	279	5,61	7784	6179	8,68	8896	0,43	2094-BM01-S al 150%					
MPAI-B4300CM3													
MPAI-B4450CM3	245												
MPAI-B4150EM3	559		3892	3092	14,14	7784		7784	2094-BM01-S al 250%				
MPAI-B4300EM3													
MPAI-B4450EM3										491			
MPAI-B5xxxCM3	200	6,62	13.123	10.415	8,48	13.345	0,55	2094-BM01-S al 150%					
MPAI-B5xxxEM3	400		6562	5208	16,70	13.122	2094-BM01-S al 250%						

Specifiche delle prestazioni (vite a rulli) con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V							
			25 °C	40 °C											
MPAI-B3076RM1	305	1,45	1557	1237	4,57	4862	0,27	2094-BMP5-S al 250%							
MPAI-B3076SM1	610		778	618		2431									
MPAI-B3150RM3	279	2,81	3781	3003	7,07	7562	0,39	2094-BMP5-S al 250%							
MPAI-B3300RM3															
MPAI-B3450RM3	176														
MPAI-B3150SM3	559		1891	1499		1499			3781	3781	2094-BMP5-S al 250%				
MPAI-B3300SM3															
MPAI-B3450SM3												353			
MPAI-B4150RM3	279	5,61	7340	5827	14,14	14.679	0,43	2094-BM01-S al 250%							
MPAI-B4300RM3															
MPAI-B4450RM3	196														
MPAI-B4150SM3	559		3670	2914		2914			7340	7340	2094-BM01-S al 250%				
MPAI-B4300SM3															
MPAI-B4450SM3												393			

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con attuatore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori LDC-Series con i servoazionamenti Kinetix 6000

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (200 V)

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V
LDC-C030100-DHT	10,0	4,1...6,1	74...111	12,1	188	0,37...0,55	2094-AM01-S
LDC-C030200-DHT		8,1...12,2	148...222	24,3	375	0,74...1,11	2094-AM02-S
LDC-C030200-EHT		4,1...6,1		12,1			2094-AM01-S
LDC-C050100-DHT	10,0	3,9...5,9	119...179	11,7	302	0,59...0,89	2094-AM01-S
LDC-C050200-DHT		7,9...11,8	240...359	23,3	600	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	35,9	941	1,81...2,72	2094-AM03-S
LDC-C050300-EHT		3,9...5,9		12,0			2094-AMP5-S
LDC-C075200-DHT		10,0	7,7...11,5	348...523	22,9	882	1,74...2,61
LDC-C075200-EHT	3,8...5,7		11,5		2094-AMP5-S		
LDC-C075300-DHT	11,5...17,2		523...784	35,6	1368	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	47,4	1824	3,48...5,22	2094-AM03-S
LDC-C075400-EHT	7,7...11,5			23,7			2094-AM02-S
LDC-C100300-DHT	10,0	11,1...16,7	674...1012	34,3	1767	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	45,7	2356	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	68,5	3534	6,74...10,11	2094-AM05-S
LDC-C150400-DHT	10,0	14,1...21,1	1281...1922	45,2	3498	6,40...9,61	2094-AM03-S
LDC-C150600-DHT		21,1...31,7	1922...2882	67,8	5246	9,61...14,41	2094-AM05-S

(1) I valori rappresentano l'intervallo tra raffreddamento assente (valore inferiore) e raffreddamento ad acqua (valore superiore).

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 6000 (400 V)

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 400 V
LDC-C030100-DHT	10,0	4,1...6,1	74...111	12,1	188	0,37...0,55	2094-BM01-S al 150%
LDC-C030200-DHT		8,1...12,2	148...222	24,3	375	0,74...1,11	2094-BM02-S al 250%
LDC-C030200-EHT		4,1...6,1		12,1			2094-BM01-S al 150%
LDC-C050100-DHT	10,0	3,9...5,9	119...179	11,7	302	0,59...0,89	2094-BM01-S al 150%
LDC-C050200-DHT		7,9...11,8	240...359	23,3	600	1,20...1,79	2094-BM02-S al 250%
LDC-C050200-EHT		3,9...5,9		11,6			2094-BM01-S al 150%
LDC-C050300-DHT		11,8...17,7	363...544	35,9	941	1,81...2,72	2094-BM02-S al 250%
LDC-C050300-EHT		3,9...5,9		12,0			2094-BM01-S al 150%
LDC-C075200-DHT		10,0	7,7...11,5	348...523	22,9	882	1,74...2,61
LDC-C075200-EHT	3,8...5,7		11,5		2094-BM01-S al 150%		
LDC-C075300-DHT	11,5...17,2		523...784	35,6	1368	2,61...3,92	2094-BM02-S al 250%
LDC-C075300-EHT	3,8...5,7			11,9			2094-BM01-S al 150%
LDC-C075400-DHT	15,3...23,0		697...1045	47,4	1824	3,48...5,22	2094-BM03-S al 250%
LDC-C075400-EHT	7,7...11,5			23,7			2094-BM02-S al 250%
LDC-C100300-DHT	10,0	11,1...16,7	674...1012	34,3	1767	3,37...5,06	2094-BM02-S al 250%
LDC-C100300-EHT		3,7...5,6		11,4			2094-BM01-S al 150%
LDC-C100400-DHT		14,8...22,2	899...1349	45,7	2356	4,49...6,74	2094-BM03-S al 250%
LDC-C100400-EHT		7,4...11,1		22,8			2094-BM02-S al 250%
LDC-C100600-DHT		22,2...33,3	1349...2023	68,5	3534	6,74...10,11	2094-BM03-S al 250%
LDC-C100600-EHT		11,1...16,7		34,3			2094-BM02-S al 250%
LDC-C150400-DHT	10,0	14,1...21,1	1281...1922	45,2	3498	6,40...9,61	2094-BM03-S al 150%
LDC-C150400-EHT		7,0...10,6		22,6			2094-BM02-S al 250%
LDC-C150600-DHT		21,1...31,7	1922...2882	67,8	5246	9,61...14,41	2094-BM03-S al 250%
LDC-C150600-EHT		10,6...15,8		33,9			2094-BM02-S al 250%

(1) I valori rappresentano l'intervallo tra raffreddamento assente (valore inferiore) e raffreddamento ad acqua (valore superiore).

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori LDL-Series con i servoazionamenti Kinetix 6000

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti Kinetix 6000 da 200 V	
LDL-N030120-DHT	10,0	3,0	63	9,9	209	0,31	2094-AMP5-S	
LDL-N030240-DHT		6,0	126	19,9	417	0,63	2094-AM01-S	
LDL-N030240-EHT		3,0		9,9				
LDL-T030120-DHT		3,0	72	9,9	239	0,36	2094-AMP5-S	
LDL-T030240-DHT		6,0	144	19,9	479	0,72	2094-AM01-S	
LDL-T030240-EHT		3,0		9,9				
LDL-N050120-DHT	10,0	2,7	96	9,1	317	0,48	2094-AMP5-S	
LDL-N050240-DHT		5,5	191	18,1	635	0,95	2094-AM01-S	
LDL-N050240-EHT		2,7		9,1				
LDL-N050360-DHT		8,2	287	27,2	952	1,43	2094-AM02-S	
LDL-N050360-EHT		2,7		9,1				
LDL-N050480-DHT		10,9	383	36,3	1269	1,91	2094-AM03-S	
LDL-N050480-EHT		5,5		18,1				
LDL-T050120-DHT		2,7	110	9,1	364	0,55	2094-AMP5-S	
LDL-T050240-DHT		5,5	220	18,1	728	1,10	2094-AM01-S	
LDL-T050240-EHT		2,7		9,1				
LDL-T050360-DHT		8,2	329	27,2	1093	1,64	2094-AM02-S	
LDL-T050480-DHT		10,9	439	36,3	1457	2,19	2094-AM03-S	
LDL-T050480-EHT		5,5		18,1				
LDL-N075480-DHT		10,0	9,9	519	32,8	1723	2,59	2094-AM03-S
LDL-N075480-EHT			4,9		16,4			
LDL-T075480-DHT			9,9	596	32,8	1977	2,98	2094-AM03-S
LDL-T075480-EHT	4,9		16,4					

(1) I valori rappresentano l'intervallo tra raffreddamento assente (valore inferiore) e raffreddamento ad acqua (valore superiore).

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Note:

Servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350 con EtherNet/IP

Servoazionamenti
Kinetix 300



I servoazionamenti a movimento indicizzato Kinetix 300 EtherNet/IP rappresentano una soluzione monoasse economica per le applicazioni di controllo con numero limitato di assi. I servoazionamenti Kinetix 300 sono stati sviluppati per collegarsi ai controllori CompactLogix che supportano l'Architettura Integrata o ai controllori MicroLogix, per le soluzioni di controllo assi Component. Utilizzando una rete EtherNet/IP standard per l'intera macchina – per controllo assi, comando, I/O e interfaccia operatore – è possibile semplificare il cablaggio, ridurre i costi di configurazione del quadro e facilitare l'integrazione nei sistemi aziendali e di produzione. La funzionalità Safe Torque-Off, inoltre, contribuisce a proteggere il personale aumentando, nel contempo, la produttività della macchina.



Servoazionamenti
Kinetix 350

I servoazionamenti monoasse Kinetix 350 con EtherNet/IP sono stati sviluppati per rendere espandibili i sistemi di controllo assi, semplificando l'integrazione dell'intera soluzione di controllo su una sola rete. I servoazionamenti Kinetix 350 sono stati sviluppati per collegarsi ai controllori ControlLogix e CompactLogix che supportano Integrated Motion su EtherNet/IP. Combinati in un sistema, rappresentano una soluzione economica di controllo assi che offre gli elevati livelli di prestazioni e modularità indispensabili per competere nel moderno scenario industriale. Grazie alla sua struttura compatta, Kinetix 350 richiede meno spazio nel quadro e si collega facilmente. Inoltre, è possibile ridurre i tempi di installazione e messa in servizio riutilizzando il codice per tutti i prodotti integrati nell'intero parco macchine.

Caratteristiche dei servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350

- Soluzione monoasse per applicazioni di controllo assi a bassa complessità
- Architettura di controllo flessibile che semplifica il controllo analogico, PTO o a indicizzazione EtherNet/IP (servoazionamenti Kinetix 300)
- Integrated Motion su EtherNet/IP (servoazionamenti Kinetix 350)
- Integrazione semplificata dell'intera soluzione di controllo su una sola rete, inclusi interfaccia operatore, PAC, I/O e controllo assi
- Modulo di memoria per sostituzione automatica dei dispositivi (ADR)
- Certificazione TÜV: PLd, Cat 3, secondo EN ISO 13849 e SIL CL2 secondo IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 61062
 - Controllo Safe Torque-Off
- Flessibile gamma di tensione di ingresso CA:
 - 100 e 200 V CA, monofase
 - 200 V, monofase e trifase
 - 400 V CA, trifase
- I modelli 2097-V31PRx (100 V) azionano motori da 200 V alla massima velocità
- I modelli 2097-V32PRx (200 V) includono un filtro di linea CA (EMC) integrato
- Feedback da encoder assoluto ad alta risoluzione, multigiro e monigiro; asse ausiliario per la modalità master per albero elettrico

Per conoscere le diverse caratteristiche dei servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350, andare a [pagina 128](#).

Caratteristiche dei servoazionamenti a movimento indicizzato Kinetix 300 EtherNet/IP

- Movimento indicizzato
 - Cinque tipi di movimento indicizzato
 - Movimenti con curva a S e trapezoidale
 - Capacità di 32 posizioni
- Controllo comandato su EtherNet/IP
 - Velocità e corrente
 - Posizione assoluta ed incrementale, con o senza registrazione
- Albero elettrico
- Controllo ingressi analogici
- Controllo passo e direzione
- Controllore di automazione programmabile (PAC) ControlLogix 1756-L7x o 1756-L7xS con modulo EtherNet 1756-ENxT
- Controllori (PAC) CompactLogix 5370 o 1769-L3x con software RSLogix 5000 e profilo add-on per soluzioni di Architettura Integrata
- Controllori (PAC) CompactLogix 1768-L4x o 1768-L4xS con moduli EtherNet 1768-ENBT
- Controllore a logica programmabile (PLC) MicroLogix 1100 o 1400 con server Web integrato per configurazione e diagnostica
- Controllore (PLC) Micro850 con software Connected Components Workshop

Caratteristiche dei servoazionamenti Kinetix 350 monoasse EtherNet/IP

- Rete EtherNet/IP con tecnologia CIP Motion per controllo assi ad anello chiuso, in tempo reale, su rete EtherNet standard
- Pienamente compatibile con la topologia di configurazione lineare e a stella
- Tutti i vantaggi di Kinetix Integrated Motion con i controllori ControlLogix L6 ed L7
- Controllori CompactLogix 5370 che supportano Integrated Motion su EtherNet/IP e il software RSLogix 5000 (versione 20.00.00 o superiore) o l'applicazione Logix Designer
- Software RSLogix 5000 o applicazione Logix Designer per la programmazione (logica ladder, testo strutturato e diagrammi funzionali sequenziali)

Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di servoazionamenti, consultare la sezione Servoazionamenti a partire da [pagina 28](#).

Componenti servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350

I servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350 sono costituiti dai seguenti componenti fondamentali:

- Un servoazionamento 2097-V3xxx (Kinetix 300) o 2097-V3xxx-LM (Kinetix 350)
- Un servomotore o attuatore lineare
- Un cavo di alimentazione e feedback motore
- Un kit di connettori a basso profilo 2090-K2CK-D15M (necessario per i cavi di feedback con fili volanti)
- Una morsettiera di espansione I/O 2097-TB1
- Cavo EtherNet 1585J-M8CBJM-x (schermato)

I sistemi di azionamento Kinetix 300 e Kinetix 350 possono includere i seguenti componenti opzionali:

- Un filtro di linea CA 2097-Fx o 2090-XXLF-TC116
- Una resistenza shunt 2097-Rx

Per i requisiti dettagliati dei servoazionamenti Kinetix 300 e 350, consultare la pubblicazione [GMC-RM004](#), Kinetix 300 and 350 Drive Systems Design Guide.

Selezione servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350

Num. di Cat. servoazionamenti Kinetix 300	Num. di Cat. servoazionamenti Kinetix 350	Tensione di ingresso	Potenza di uscita continua kW	Corrente in uscita continua A 0-picco	Caratteristiche
2097-V31PR0	2097-V31PR0-LM	120/240 V CA eff., monofase ⁽¹⁾	0,40	2,8	<ul style="list-style-type: none"> Modalità duplicatore 120 V Safe Torque-Off
2097-V31PR2	2097-V31PR2-LM		0,80	5,7	
2097-V32PR0	2097-V32PR0-LM	240 V CA eff. monofase ⁽¹⁾	0,40	2,8	<ul style="list-style-type: none"> Filtro di linea CA integrato Safe Torque-Off
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 CA eff. monofase, 240 V CA eff. monofase ⁽¹⁾ , 240 V CA eff. trifase	0,50	2,8	Safe Torque-Off
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 CA eff., trifase	1,00	2,8	
2097-V34PR5	2097-V34PR5-LM		2,00	5,7	
2097-V34PR6	2097-V34PR6-LM		3,00	8,5	

(1) Le prestazioni del motore con ingresso monofase da 240 V sono uguali a quelle ottenibili con l'ingresso trifase da 240 V (fare riferimento alla tabella che segue).

Funzionamento dei servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350 con tensione di ingresso da 240 V

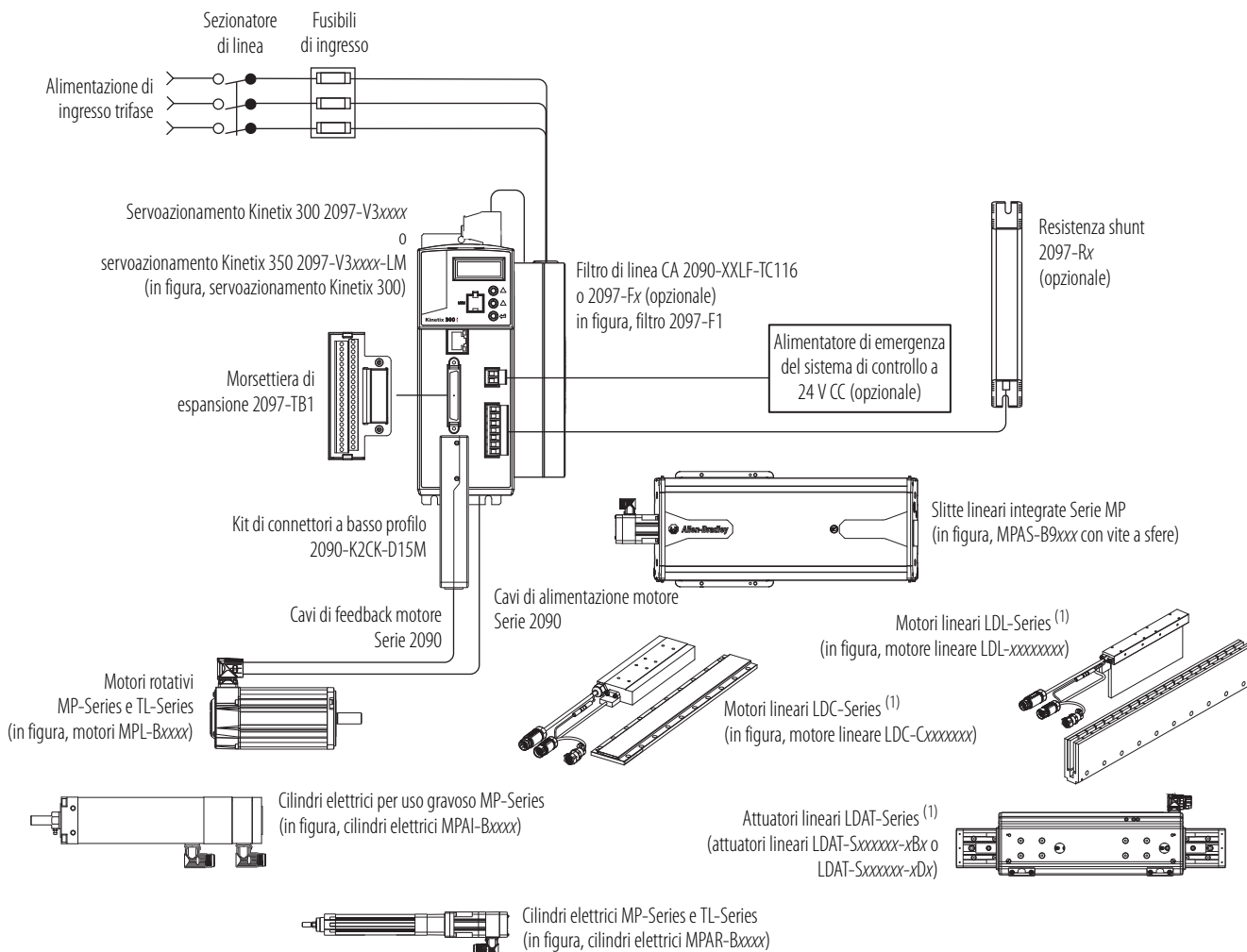
Funzionamento trifase con ingresso da 240 V	Funzionamento monofase con ingresso da 240 V		Corrente di uscita continua A 0-picco	Corrente di uscita di picco A 0-picco
2097-V33PR1-xx	2097-V32PR0-xx	2097-V31PR0-xx	2,8	8,5
2097-V33PR3-xx	2097-V32PR2-xx	2097-V31PR2-xx	5,7	17,0
2097-V33PR5-xx	2097-V32PR4-xx	N/A	11,3	33,9

Per le specifiche dei servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350 non incluse in questa pubblicazione, consultare la pubblicazione [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Technical Data

Configurazione hardware tipica

Questa tipica configurazione hardware illustra l'utilizzo di servoazionamenti, motori, attuatori e accessori di controllo assi disponibili per i servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350.

Sistemi di azionamento Kinetix 300/350

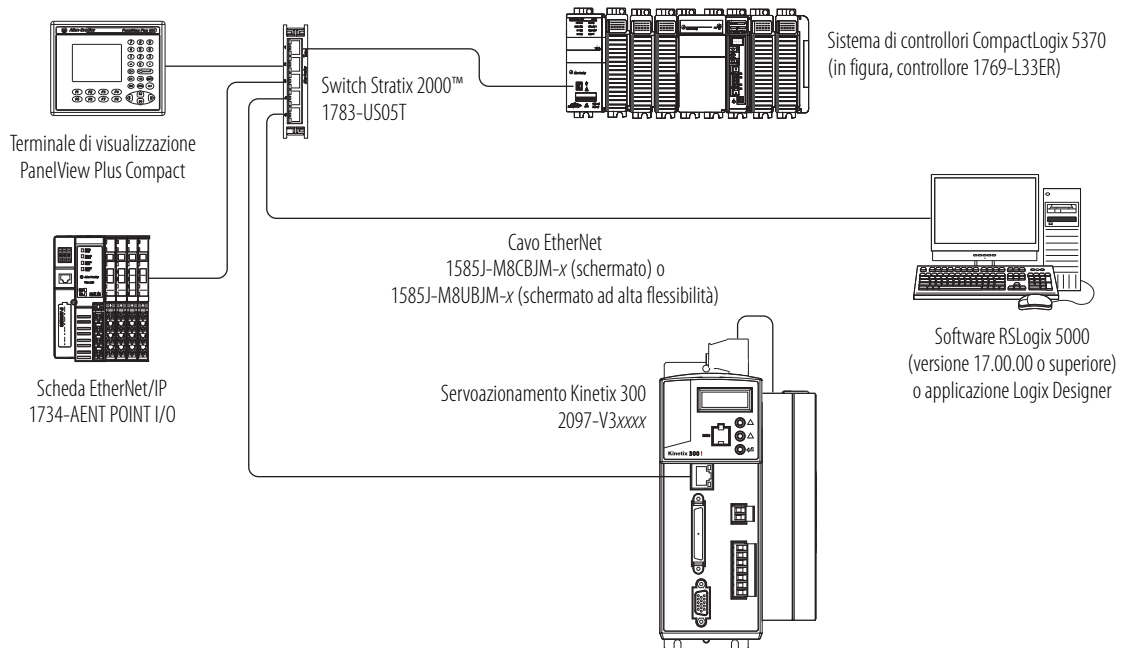


(1) I motori lineari LDC-Series e LDL-Series e gli attuatori lineari LDAT-Series sono compatibili solo con i servoazionamenti Kinetix 300.

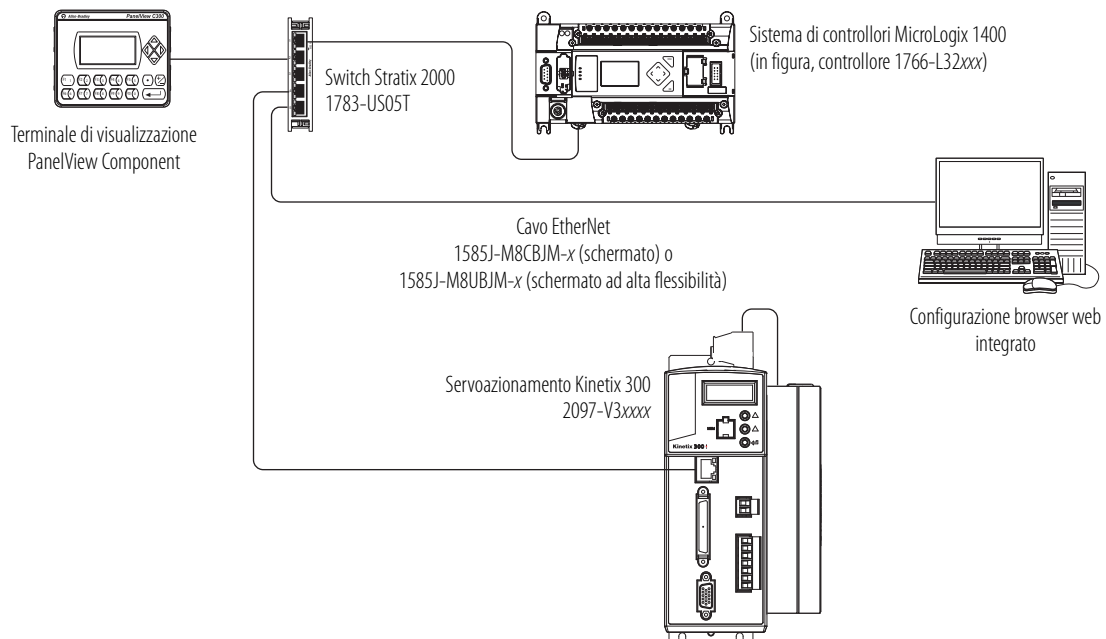
Configurazioni di comunicazione tipiche

I servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350 utilizzano la rete EtherNet/IP per la configurazione del modulo Logix5000.

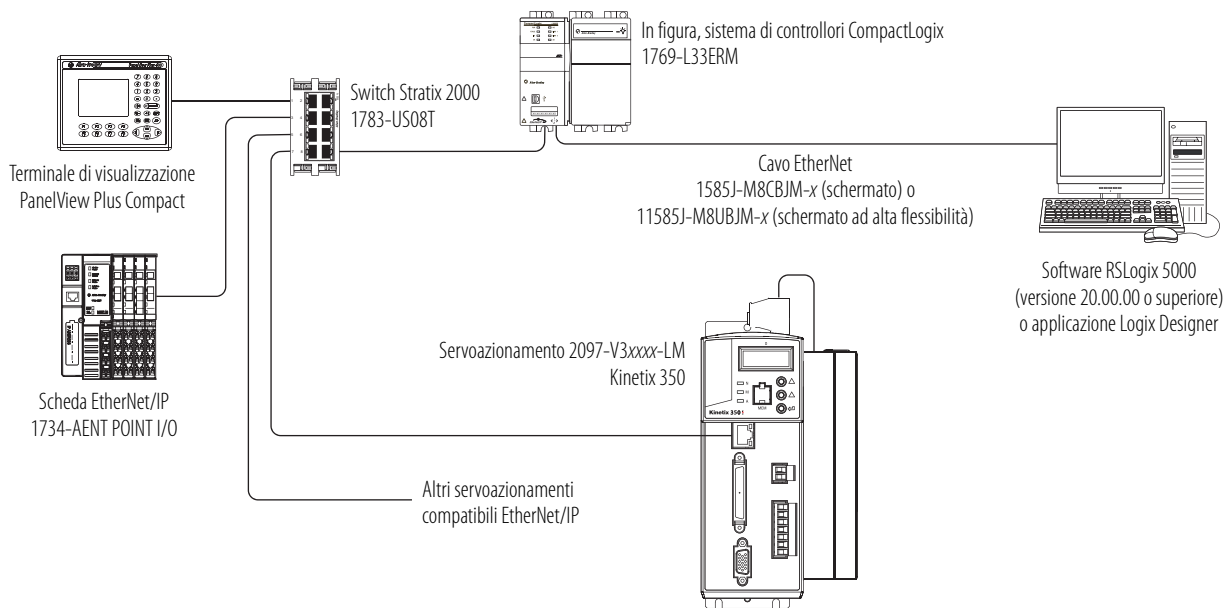
Servoazionamento Kinetix 300 con controllore (PAC) CompactLogix



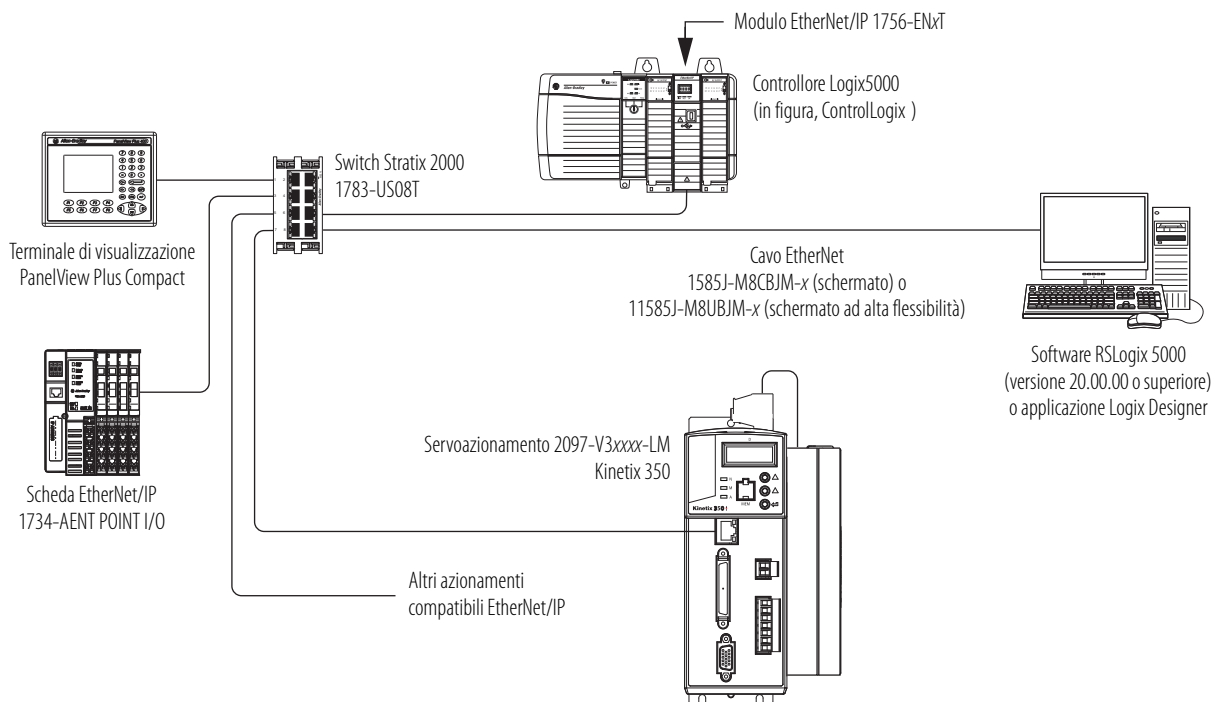
Servoazionamento Kinetix 300 con controllore MicroLogix (PLC)



Servoazionamento Kinetix 350 con piattaforma di controllori (PAC) CompactLogix



Servoazionamento Kinetix 350 con piattaforma di controllori (PAC) ControlLogix



Specifiche delle prestazioni per motori rotativi

Queste famiglie di motori rotativi sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 300/350.

Famiglia di motori rotativi	Pagina
Motori a bassa inerzia MP-Series (Serie MPL)	133
Motori a media inerzia MP-Series (Serie MPM)	135
Motori idonei all'uso in campo alimentare MP-Series (Serie MPF)	136
Motori in acciaio inossidabile MP-Series (Serie MPS)	135
Motori TL-Series (Serie TLY) a bassa inerzia	137

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 300/350 che includono la selezione dei numeri di catalogo dei cavi e le curve coppia/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM004](#), Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni motore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPL con i servoazionamenti Kinetix 300/350

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Motore rotativo	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
MPL-A1510V	8000	1,05	0,26 (2,3)	3,40	0,77 (6,8)	0,16	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
MPL-A1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	
MPL-A1530U	7000	2,82	0,90 (8,0)	10,1	2,82 (24,9)	0,39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-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	
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	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
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	

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 400 V
MPL-B1510V	8000	0,95	0,26 (2,3)	3,10	0,77 (6,80)	0,16	2097-V34PR3-xx
MPL-B1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	
MPL-B1530U	7000	2,0	0,90 (8,0)	7,20	2,82 (24,9)	0,39	
MPL-B210V	8000	1,75	0,55 (4,8)	5,80	1,52 (13,5)	0,37	2097-V34PR5-xx
MPL-B220T	6000	3,30	1,61 (14,2)	11,3	4,74 (41,9)	0,62	
MPL-B230P	5000	2,60	2,10 (18,6)	11,3	8,20 (73,0)	0,86	2097-V34PR3-xx
MPL-B310P	5000	2,4	1,58 (14)	7,1	3,61 (32)	0,77	
MPL-B320P	5000	4,5	2,94 (26)	14,0	7,91 (70)	1,5	2097-V34PR5-xx
MPL-B330P	5000	6,1	4,18 (37)	19,0	11,1 (98)	1,8	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	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPM con i servoazionamenti Kinetix 300/350

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, base giri/min	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 400 V
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	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPS con i servoazionamenti Kinetix 300/350

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
MPS-A330P	5000	9,80	3,60 (32)	33,9	10,1 (89,4)	1,3	2097-V33PR5-xx
				38,0	11,1 (98,2)		2097-V33PR6-xx
MPS-A4540F	3000	14,4	8,1 (72)	50,9	24,8 (219)	1,4	

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 400 V
MPS-B330P	5000	4,90	3,6 (32)	16,9	10,1 (89,4)	1,3	2097-V34PR5-xx
				19,0	11,1 (98,2)		2097-V34PR6-xx
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1 (72)	25,4	26,3 (233)	1,4	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie MPF con i servoazionamenti Kinetix 300/350

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
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	

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 400 V
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori Serie TLY con i servoazionamenti Kinetix 300/350

Specifiche delle prestazioni (senza freno) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
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) Si applica ai motori TLY-AxxxT-H con feedback incrementale. I motori TLY-AxxxT-B con encoder assoluti ad alta risoluzione hanno valori nominali di 5.000 giri/min.

Specifiche delle prestazioni (senza freno) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
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) Si applica ai motori TLY-AxxxT-H con feedback incrementale. I motori TLY-AxxxT-B con encoder assoluti ad alta risoluzione hanno valori nominali di 5.000 giri/min.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per tipo con freno) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	0,50	0,086 (0,76)	1,50	0,20 (1,75)	0,037	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A120x		0,93	0,163 (1,44)	2,50	0,36 (3,20)	0,077	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A130x		1,67	0,293 (2,59)	4,90	0,76 (6,70)	0,13	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A220x		3,15	0,757 (6,70)	7,90	1,48 (13,1)	0,24	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A230x		4,95	1,16 (10,3)	15,5	3,05 (27,0)	0,32	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
TLY-A2530P	5000	10,0	2,60 (23,0)	21,0	5,20 (46,0)	0,55	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A2540P		10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,66	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,90	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

(1) Si applica ai motori TLY-AxxxT-H con feedback incrementale. I motori TLY-AxxxT-B con encoder assoluti ad alta risoluzione hanno valori nominali di 5.000 giri/min.

Specifiche delle prestazioni (per tipo con freno) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
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) Si applica ai motori TLY-AxxxT-H con feedback incrementale. I motori TLY-AxxxT-B con encoder assoluti ad alta risoluzione hanno valori nominali di 5.000 giri/min.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni per controllo assi lineare

Queste famiglie di prodotti per controllo assi lineare sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 300/350.

Famiglie di prodotti per controllo assi lineare	Pagina
Attuatori lineari integrati LDAT-Series	140
Slitte lineari integrate MP-Series (Serie MPAS)	146
Cilindri elettrici MP-Series (Serie MPAR)	147
Cilindri elettrici per uso gravoso MP-Series (Serie MPAL)	148
Cilindri elettrici TL-Series (Serie TLAR)	151
Motori lineari LDC-Series con nucleo di ferro	152
Motori lineari LDL-Series senza ferro	155

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 300/350 che includono la selezione dei numeri di catalogo dei cavi e le curve forza/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM004](#), Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni attuatore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni degli attuatori LDAT-Series con i servoazionamenti Kinetix 300

Specifiche delle prestazioni (per frame 30) con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)	
							Funzionamento monofase	Funzionamento trifase
LDAT-S031010-Dxx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S031020-Dxx	3,1					0,25		
LDAT-S031030-Dxx	3,5					0,29		
LDAT-S031040-Dxx	3,8					0,31		
LDAT-S032010-Dxx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,44	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S032020-Dxx	4,1					0,52		
LDAT-S032030-Dxx	4,7					0,59		
LDAT-S032040-Dxx	5,0					0,63		
LDAT-S032010-Exx	3,1	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,40	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S032020-Exx	4,1					0,47		
LDAT-S032030-Exx	4,7					0,52		
LDAT-S032040-Exx	5,0					0,55		
LDAT-S033010-Dxx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S033020-Dxx	4,7					0,88		
LDAT-S033030-Dxx	5,0					0,95		
LDAT-S033040-Dxx						0,95		
LDAT-S033010-Exx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,55	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S033020-Exx	4,4					0,65		
LDAT-S033030-Exx						0,65		
LDAT-S033040-Exx						0,65		

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 50) con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)	
							Funzionamento monofase	Funzionamento trifase
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	5,00					1,01		
LDAT-S052040-Dxx						1,01		
LDAT-S052050-Dxx	5,00	1,01						
LDAT-S052010-Exx ... LDAT-S052050-Exx	2,6	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,50	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3

Specifiche delle prestazioni (per frame 50) con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V) (segue)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)	
							Funzionamento monofase	Funzionamento trifase
LDAT-S053010-Dxx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,31	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S053020-Dxx	5,0					1,53		
LDAT-S053030-Dxx ... LDAT-S053050-Dxx	5,0					1,53		
LDAT-S053010-Exx ... LDAT-S053050-Exx	1,7	3,1		11,4		0,47	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S054010-Dxx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	1,87	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S054020-Dxx ... LDAT-S054050-Dxx	5,0					2,05		
LDAT-S054010-Exx ... LDAT-S054050-Exx	2,6					1,02		

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)	
							Funzionamento monofase	Funzionamento trifase
LDAT-S072010-Dxx ... LDAT-S072070-Dxx	3,5	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,03	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S072010-Exx ... LDAT-S072070-Exx	1,7	3,0		11,0		0,47	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S073010-Dxx ... LDAT-S073070-Dxx	3,5	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	1,57	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S073010-Exx ... LDAT-S073070-Exx	1,2	3,0		10,9		0,41	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S074010-Dxx ... LDAT-S074070-Dxx	3,5	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	2,08	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S074010-Exx ... LDAT-S074070-Exx	1,8	6,0		21,7		0,95	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S076010-Exx ... LDAT-S076070-Exx	1,8	9,1	1122 (252)	33,2	3189 (717)	1,45	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 100) con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)	
							Funzionamento monofase	Funzionamento trifase
LDAT-S102010-Dxx ... LDAT-S102090-Dxx	2,6	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	0,96	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S102010-Exx ... LDAT-S102090-Exx	1,3	2,9		10,5		0,42	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S103010-Dxx ... LDAT-S103090-Dxx	2,7	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	1,47	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S103010-Exx ... LDAT-S103090-Exx	0,9	2,9		10,5	1388 (312)	0,30	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S104010-Dxx ... LDAT-S104090-Dxx	2,7	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	2,07	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S104010-Exx ... LDAT-S104090-Exx	1,3	5,7		21,0		0,86	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	1,3	8,6	1403 (315)	31,5	3871 (870)	1,28	N/A	2097-V33PR5

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 150) con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)	
							Funzionamento monofase	Funzionamento trifase
LDAT-S152010-Dxx ... LDAT-S152090-Dxx	1,8	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	0,87	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S152010-Exx ... LDAT-S152090-Exx	0,9	2,7		9,8	1679 (377)	0,34	N/A	2097-V33PR1
LDAT-S153010-Dxx ... LDAT-S153090-Dxx	1,8	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	1,33	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S154010-Dxx ... LDAT-S154090-Dxx	1,8	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	1,78	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S154010-Exx ... LDAT-S154090-Exx	0,9	5,3		19,5	3383 (761)	0,70	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S156010-Dxx ... LDAT-S156090-Dxx	1,8	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	2,71	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S156010-Exx ... LDAT-S156090-Exx	0,9	8,1		19,8	5110 (1149)	1,05	N/A	2097-V33PR5

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 30) con i servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Funzionamento trifase servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)
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	190 (43)	12,2	504 (113)	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							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 50) con i servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Funzionamento trifase servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)
LDAT-S051010-Dxx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,34	2097-V34PR5
LDAT-S051020-Dxx	3,7					0,43	
LDAT-S051030-Dxx	4,1					0,49	
LDAT-S051040-Dxx	4,4					0,53	
LDAT-S051050-Dxx	4,7					0,55	
LDAT-S052010-Dxx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,92	2097-V34PR6
LDAT-S052020-Dxx	4,8					1,20	
LDAT-S052030-Dxx	5,0					1,24	
LDAT-S052040-Dxx							
LDAT-S052050-Dxx							
LDAT-S052010-Exx	3,7	3,1	378 (85)	11,4	1093 (246)	0,80	2097-V34PR5
LDAT-S052020-Exx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-Exx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-Exx							
LDAT-S052050-Exx							
LDAT-S053010-Exx ... LDAT-S053050-Exx	3,5	3,1	378 (85)	11,4	1093 (246)	1,04	2097-V34PR5
LDAT-S054010-Exx	4,4	6,2	509 (114)	22,7	45,5	1,87	2097-V34PR6
LDAT-S054020-Exx ... LDAT-S054050-Exx	5,0					1453 (327)	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Funzionamento trifase servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)
LDAT-S072010-Dxx	3,9	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,37	2097-V34PR6
LDAT-S072020-Dxx	5,0					1,64	
LDAT-S072030-Dxx ... LDAT-S072070-Dxx							
LDAT-S072010-Exx ... LDAT-S072070-Exx	3,5	3,0		11,0		1,03	2097-V34PR5
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 100) con i servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Funzionamento trifase servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)	
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						10,5		0,96
LDAT-S102050-Dxx ... LDAT-S102090-Dxx								
LDAT-S102010-Exx ... LDAT-S102090-Exx	2,6	2,9	10,5	0,96	2097-V34PR5			
LDAT-S103010-Dxx	3,8	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	2,41	2097-V34PR6	
LDAT-S103020-Dxx ... LDAT-S103090-Dxx	5,0					2,93		
LDAT-S103010-Exx ... LDAT-S103090-Exx	1,8					2,9		10,5
LDAT-S104010-Exx ... LDAT-S104090-Exx	2,7	5,7	929 (209)	21,0	2578 (580)	2,07	2097-V34PR5	
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	2,7	8,6	1403 (315)	31,5	3871 (870)	2,94	2097-V34PR6	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 150) con i servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 460 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 460 V CA kW	Funzionamento trifase servoazionamenti Kinetix 300 (400 V)
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					2,7	
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni delle slitte Serie MPAS con i servoazionamenti Kinetix 300/350

IMPORTANTE I servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350 sono compatibili con le slitte (vite a sfere) MPAS-Axxxx-VxxSxA. Solo i servoazionamenti Kinetix 300 sono compatibili con le slitte (Direct Drive) MPAS-Axxxx-ALMx2C.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
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) Per corse di 900 mm, la velocità massima è 176 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 143 mm/s.

(2) Per corse di 780 mm, la velocità massima è 889 mm/s. Per corse di 900 mm, la velocità massima è 715 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 582 mm/s.

(3) Considerata la corsa limitata di molte di queste slitte e la distanza necessaria a raggiungere una velocità massima di 5.000 mm/s, la velocità massima di queste slitte è spesso inferiore a 5.000 mm/s. Per la velocità massima di ogni slitta lineare in base alla lunghezza della corsa, consultare la pubblicazione [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
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) Per corse di 900 mm, la velocità massima è 176 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 143 mm/s.

(2) Per corse di 780 mm, la velocità massima è 889 mm/s. Per corse di 900 mm, la velocità massima è 715 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 582 mm/s.

(3) Considerata la corsa limitata di molte di queste slitte e la distanza necessaria a raggiungere una velocità massima di 5.000 mm/s, la velocità massima di queste slitte è spesso inferiore a 5.000 mm/s. Per la velocità massima di ogni slitta lineare in base alla lunghezza della corsa, consultare la pubblicazione [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

IMPORTANTE I servoazionamenti Kinetix 300 e Kinetix 350 sono compatibili con le slitte (vite a sfere) MPAS-Bxxxx-VxxSxA. Solo i servoazionamenti Kinetix 300 sono compatibili con le slitte (Direct Drive) MPAS-Bxxxx-ALMx2C.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V)

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 400 V
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) Per corse di 900 mm, la velocità massima è 176 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 143 mm/s.

(2) Per corse di 780 mm, la velocità massima è 889 mm/s. Per corse di 900 mm, la velocità massima è 715 mm/s. Per corse di 1.020 mm, la velocità massima è 582 mm/s.

(3) Considerata la corsa limitata di molte di queste slitte e la distanza necessaria a raggiungere una velocità massima di 5.000 mm/s, la velocità massima di queste slitte è spesso inferiore a 5.000 mm/s. Per la velocità massima di ogni slitta lineare in base alla lunghezza della corsa, consultare la pubblicazione [GMC-ID002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAR con i servoazionamenti Kinetix 300/350

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 400 V
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
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

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 400 V
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	2097-V34PR6-xx
MPAR-B3xxxH	1000	6,13	1300 (292)	6,79	1625 (365)	1,30	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAI con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V)

Specifiche delle prestazioni (vite a sfere) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
			25 °C	40 °C				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1,80	890 (200)	706 (159)	4,50	1446 (325)	0,22	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
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	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5,61	4003 (900)	3176 (714)	8,40	4448 (1000)	0,39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14,14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10,89	7784 (1750)	6179 (1389)	17,07	8896 (2000)	0,43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27,44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							

Specifiche delle prestazioni (vite a rulli) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
			25 °C	40 °C				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2,87	1557 (350)	1237 (278)	8,90	4862 (1093)	0,27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5,61	3781 (850)	3003 (675)	14,14	7562 (1700)	0,39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10,89	7340 (1650)	5827 (1310)	27,44	14.679 (3.300)	0,43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (vite a sfere) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
			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)							
MPAI-A4300CM3	279 (11)	10,89	7784 (1750)	6179 (1389)	17,07	8896 (2000)	0,43	2097-V33PR5-xx
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 (2.950)	10.415 (2.341)	16,70	13.345 (3.000)	0,55	2097-V33PR6-xx
MPAI-A5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33,40	13.122 (2.950)		

Specifiche delle prestazioni (vite a rulli) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
			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)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-A3150SM3	559 (22)							
MPAI-A3300SM3	559 (22)							
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10,89	7340 (1650)	5827 (1310)	27,44	14.679 (3.300)	0,43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300RM3	196 (7,6)							
MPAI-A4450RM3	196 (7,6)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-A4150SM3	559 (22)							
MPAI-A4300SM3	559 (22)							
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie MPAI con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V)

Specifiche delle prestazioni (vite a sfere) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V, trifase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 400 V
			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 (2.950)	10.415 (2.341)	8,48	13.345 (3.000)	0,55	2097-V34PR6-xx
MPAI-B5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16,70	13.122 (2.950)		

Specifiche delle prestazioni (vite a rulli) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (400 V, trifase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)		Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 400 V
			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 (3.300)	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)							

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie TLAR con i servoazionamenti Kinetix 300/350

Specifiche delle prestazioni (senza freno) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
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

Specifiche delle prestazioni (senza freno) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
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

Specifiche delle prestazioni (per tipo con freno) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, monofase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300/350 da 200 V
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per tipo con freno) con i servoazionamenti Kinetix 300/350 (200 V, trifase)

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300/350 da 200 V
TLAR-A1xxxB	150	1,18	240 (53,9)	1,79	300 (67,4)	0,036	2097-V33PR1-xx
TLAR-A1xxxE	500	2,24	280 (62,9)	3,03	350 (78,7)	0,140	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxC	250	2,68	420 (94,4)	3,41	525 (118)	0,105	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxF	640	4,95	640 (144)	7,25	800 (180)	0,350	2097-V33PR1-xx
TLAR-A3xxxE	500	10,0	2000 (450)	12,9	2500 (562)	0,930	2097-V33PR5-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PR5-xx

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori LDC-Series con i servoazionamenti Kinetix 300

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V, monofase)

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare ⁽¹⁾ kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300 da 200 V ⁽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-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C030200-EHT		4,1...6,1		12,1			
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9...5,9	119...179 (27...40)	11,7	302 (68)	0,59...0,89	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C050200-DHT		7,9...11,8	240...359 (54...81)	23,3	600 (135)	1,20...1,79	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C050200-EHT		3,9...5,9		11,6			
LDC-C050300-EHT		3,9...5,9	363...544 (82...122)	12,0	941 (212)	1,81...2,72	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C075200-DHT	10,0 (32,8)	7,7...11,5	348...523 (78...117)	22,9	882 (198)	1,74...2,61	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C075200-EHT		3,8...5,7		11,5			
LDC-C075300-EHT		3,8...5,7	523...784 (117...176)	11,9	1368 (308)	2,61...3,92	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
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	674...1012 (152...227)	34,3	1767 (397)	3,37...5,06	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C100300-EHT		3,7...5,6		11,4			
LDC-C100400-EHT		7,4...11,1	899...1349 (202...303)	22,8	2356 (530)	4,49...6,74	2097-V33PR5 2097-V32PR4

(1) I valori rappresentano l'intervallo tra raffreddamento assente (valore inferiore) e raffreddamento ad acqua (valore superiore).

(2) I servoazionamenti selezionati sono per motori senza raffreddamento.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V, trifase)

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare ⁽¹⁾ kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300 da 200 V ⁽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	2097-V33PR5
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	2097-V33PR5
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) I valori rappresentano l'intervallo tra raffreddamento assente (valore inferiore) e raffreddamento ad acqua (valore superiore).

(2) I servoazionamenti selezionati sono per motori senza raffreddamento.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300 (400 V, trifase)

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300 da 400 V
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1...6,1	74...111 (17...25)	12,1	188 (42)	0,37...0,55	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) I valori rappresentano l'intervallo tra raffreddamento assente (valore inferiore) e raffreddamento ad acqua (valore superiore).

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori LDL-Series con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V)

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V, monofase)

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti monofase Kinetix 300 da 200 V
LDL-N030120-DHT	10,0 (32,8)	3,0	63 (14)	9,9	209 (47)	0,31	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N030240-DHT		6,0	126 (28)	19,9	417 (94)	0,63	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N030240-EHT		3,0		9,9			2097-V33PR3 2097-V32PR2
LDL-T030120-DHT		3,0	72 (16)	9,9	239 (54)	0,36	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			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N050120-DHT	10,0 (32,8)	2,7	96 (22)	9,1	317 (71)	0,48	2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050240-DHT		5,5	191 (43)	18,1	635 (143)	0,95	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N050240-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050360-DHT		8,2	287 (65)	27,2	952 (214)	1,43	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N050360-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050480-EHT		5,5	383 (86)	18,1	1269 (285)	1,91	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T050120-DHT		2,7	110 (25)	9,1	364 (82)	0,55	2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-T050240-DHT		5,5	220 (49)	18,1	728 (164)	1,10	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T050240-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-T050360-DHT		8,2	329 (74)	27,2	1093 (246)	1,64	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T050480-EHT	5,5	439 (99)	18,1	1457 (327)	2,19	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	
LDL-N075480-DHT	10,0 (32,8)	9,9	519 (117)	32,8	1723 (387)	2,59	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N075480-EHT		4,9		16,4			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T075480-DHT		9,9	596 (134)	32,8	1977 (444)	2,98	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T075480-EHT		4,9		16,4			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni con i servoazionamenti Kinetix 300 (200 V, trifase)

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti trifase Kinetix 300 da 200 V	
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e azionamento a 40 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Servoazionamenti Kinetix 3 Component



Il servoazionamento Kinetix 3 Component offre una soluzione di controllo assi conveniente per applicazioni di piccole dimensioni con numero di assi ridotto. Grazie alla possibilità di applicare il livello di controllo più adatto all'applicazione, al software di configurazione scaricabile e al riconoscimento automatico del motore, il servoazionamento Kinetix 3 rappresenta una soluzione di controllo assi facile da usare ad un costo minimo. Le dimensioni compatte e i bassi consumi energetici ne fanno la soluzione ideale per una varietà di applicazioni, quali tavole rotanti, fabbricazione di prodotti medicali, macchine di automazione di laboratorio e lavorazione di semiconduttori.

Caratteristiche dei servoazionamenti Kinetix 3

- Soluzione monoasse per applicazioni di controllo assi a bassa complessità, con o senza PLC
- Interfacce di comando con I/O digitali, analogici, a velocità preimpostata e a treno di impulsi
- Fino a 64 punti di movimento indicizzato tramite comunicazione seriale o su I/O digitale
- 170...264 V CA (200 V) monofase o trifase
- Configurazione servoazionamenti tramite il software gratuito scaricabile Ultraware
- Controllo Modbus-RTU con i Connected Components Building Block (CCBB)
- Controllore a logica programmabile (PLC) MicroLogix 1100 o 1400 con software RSLogix 500
- Controllore a logica programmabile (PLC) Micro830 o Micro850 con software Connected Components Workshop

Componenti dei servoazionamenti Kinetix 3

I servoazionamenti Kinetix 3 sono costituiti da questi componenti fondamentali:

- Un servoazionamento 2071-Axxxx
- Un motore rotativo, motore lineare o attuatore lineare
- Un cavo di alimentazione e feedback del motore
- Una scheda 2071-TBMF (necessaria per i cavi di feedback volanti)

I servoazionamenti Kinetix 3 possono inoltre comprendere uno o più dei componenti opzionali seguenti:

- Una scheda 2071-TBIO per l'interfaccia di controllo (24 pin accessibili)
- Un cavo con connettore 2090-DAIO-D50xx (50 pin accessibili)
- Cavi seriali di controllo e configurazione Serie 2090
- Filtro di linea CA Serie 2090-XXLF-TCxxx

Per confrontare le caratteristiche tra le varie famiglie di servoazionamenti, consultare la sezione Servoazionamenti a partire da [pagina 28](#).

Selezione dei servoazionamenti Kinetix 3

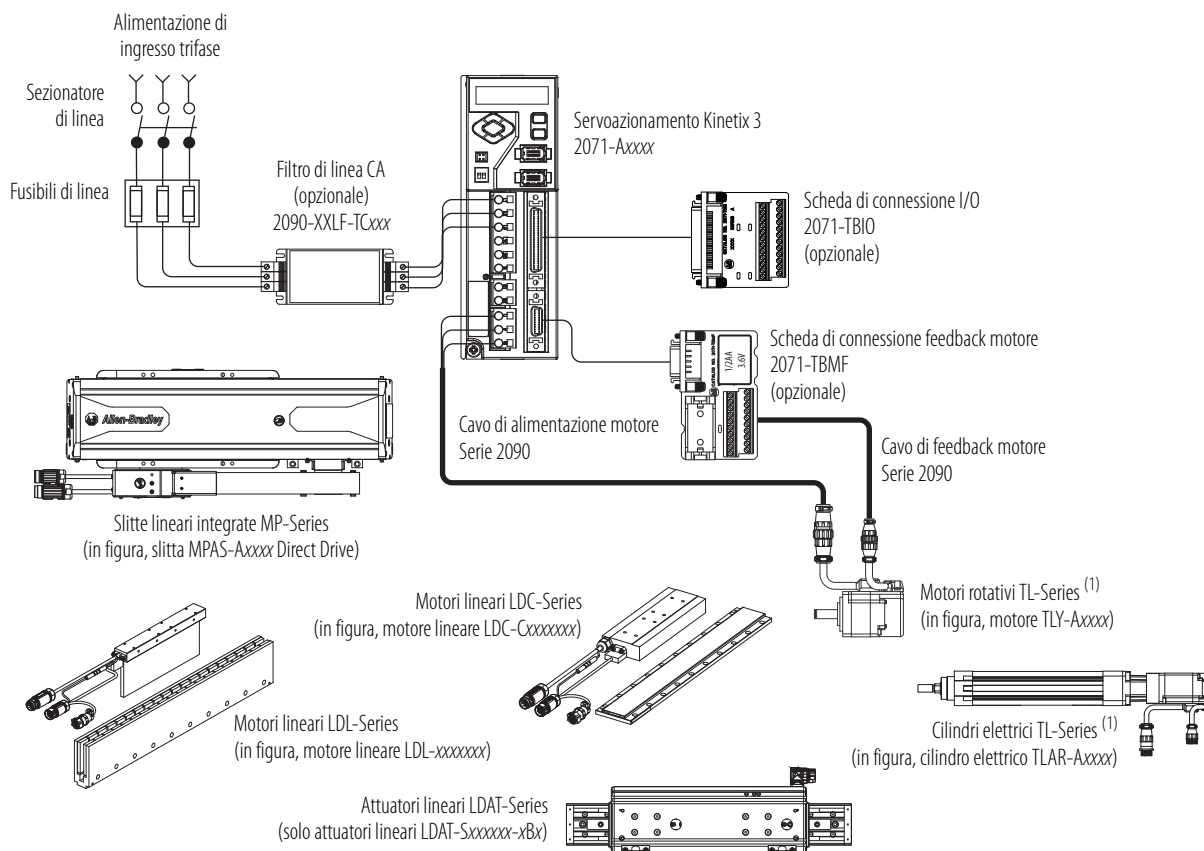
Num. di Cat.	Tensione di ingresso	Potenza di uscita continua	Corrente di uscita continua A 0-picco
2071-AP0	240 V CA eff., monofase	50 W	0,85
2071-AP1		100 W	1,56
2071-AP2		200 W	2,40
2071-AP4		400 W	4,67
2071-AP8	240 V CA eff., monofase o trifase	800 W	7,07
2071-A10	240 V CA eff., trifase	1,0 kW	9,90
2071-A15		1,5 kW	13,99

Per le specifiche del modulo di azionamento Kinetix 3 non incluse in questa pubblicazione, consultare la pubblicazione [GMC-TD003](#), Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data.

Configurazioni hardware tipiche

Queste configurazioni hardware illustrano l'utilizzo tipico dei servoazionamenti, motori, attuatori e accessori di controllo assi disponibili per i servoazionamenti Kinetix 3.

Sistema di servoazionamenti Kinetix 3

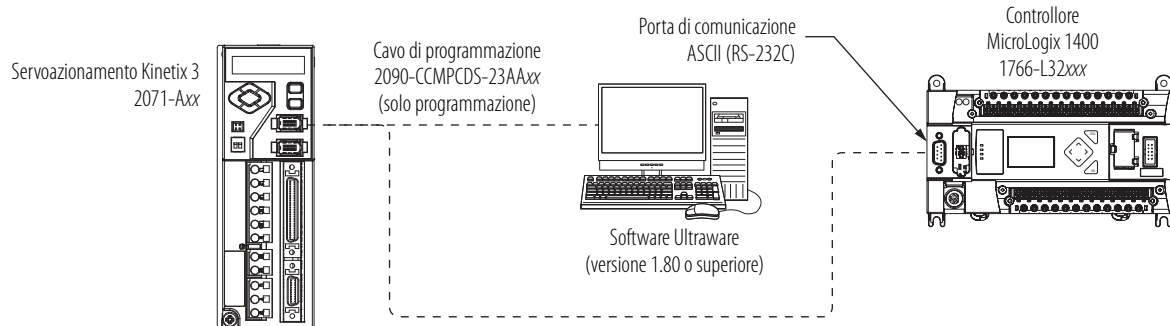


(1) I motori rotativi TL-Series (Serie TL e TLY) e i cilindri elettrici Serie TLAR richiedono la scheda 2071-TBMF con batteria al litio da 3,6 V (non inclusa) per mantenere il riferimento di posizione assoluta. Altri motori e attuatori compatibili con Kinetix 3 richiedono la scheda per le connessioni di feedback con cavi volanti, ma non la batteria.

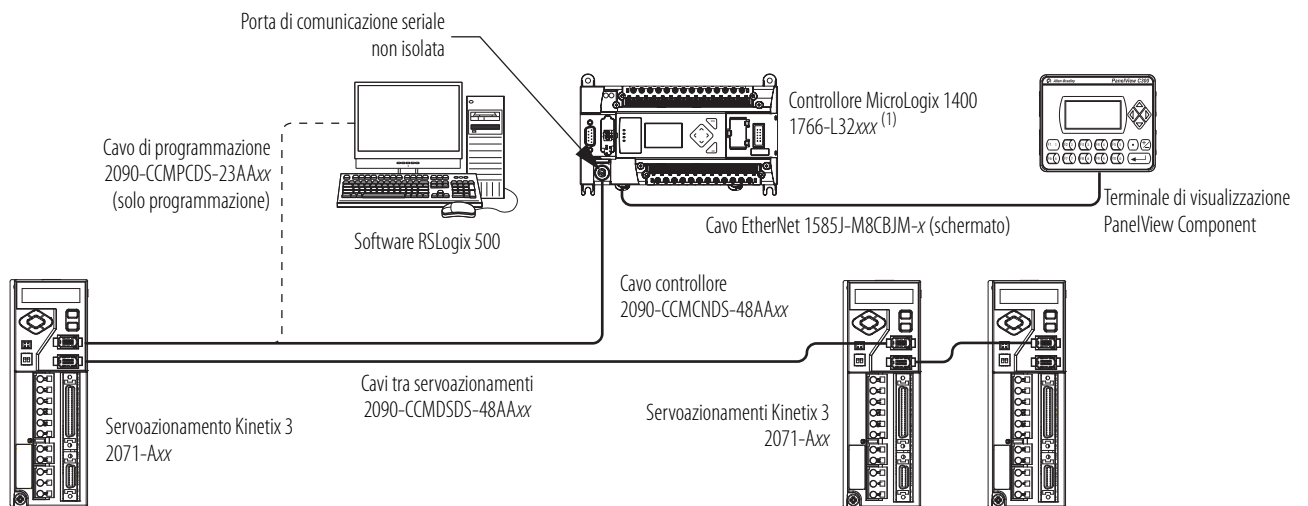
Configurazioni di comunicazione tipiche

Per la programmazione del servoazionamento e del controllore sono disponibili i cavi seriali di controllo e configurazione Serie 2090.

Configurazione di Kinetix 3 (controllo ASCII)

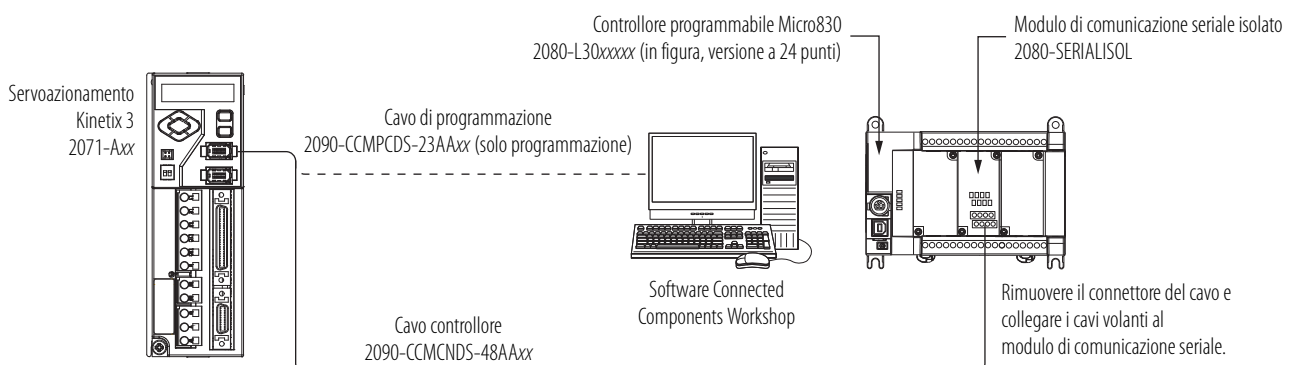


Configurazione di Kinetix 3 (controllo Modbus)



(1) Oppure controllore MicroLogix 1100 (numero di catalogo 1763-L16xxx).

Configurazione di Kinetix 3 (modulo di comunicazione 2080-SERIALISOL)



Specifiche delle prestazioni per motori rotativi

Queste famiglie di motori rotativi sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 3.

Famiglia di motori rotativi	Pagina
Motori TL-Series (Serie TLY) a bassa inerzia	160
Motori TL-Series (Serie TL) a bassa inerzia	161

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 3 che includono la selezione del numero di catalogo del cavo e le curve coppia/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM005](#), Kinetix 3 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni motore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni del motore Serie TLY con i servoazionamenti Kinetix 3

Specifiche delle prestazioni (per il tipo senza freno) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
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) Si applica ai motori TLY-AxxxT-H con feedback incrementale. I motori TLY-AxxxP-B con encoder assoluti ad alta risoluzione hanno valori nominali di 5.000 giri/min.

Specifiche delle prestazioni (per tipo con freno) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N·m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N·m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
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) Si applica ai motori TLY-AxxxT-H con feedback incrementale. I motori TLY-AxxxP-B con encoder assoluti ad alta risoluzione hanno valori nominali di 5.000 giri/min.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni del motore Serie TL con i servoazionamenti Kinetix 3

Specifiche delle prestazioni (per il tipo senza freno) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N•m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N•m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
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

Specifiche delle prestazioni (per tipo con freno) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. motore	Velocità, max. giri/min	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Coppia di stallo continua del sistema N•m	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Coppia di stallo di picco del sistema N•m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni per controllo assi lineari

Queste famiglie di prodotti per controllo assi lineari sono compatibili con i servoazionamenti Kinetix 3.

Famiglia di prodotti per controllo assi lineari	Pagina
Attuatori lineari integrati LDAT-Series	162
Slitte lineari integrate MP-Series (Serie MPAS)	165
Cilindri elettrici TL-Series (Serie TLAR)	165
Motori lineari LDC-Series con nucleo di ferro	166
Motori lineari LDL-Series senza ferro	167

Per le combinazioni di servoazionamenti Kinetix 3 che includono la selezione del numero di catalogo del cavo e le curve forza/velocità, consultare la pubblicazione [GMC-RM005](#), Kinetix 3 Drive Systems Design Guide.

IMPORTANTE Queste combinazioni di sistemi non includono tutte le possibili combinazioni attuatore/servoazionamento. Utilizzare il software Motion Analyzer per verificare la compatibilità. Il software può essere scaricato all'indirizzo <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

Specifiche delle prestazioni degli attuatori LDAT-Series con i servoazionamenti Kinetix 3

Specifiche delle prestazioni (per frame 30) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2071-AP8
LDAT-S031020-DBx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-DBx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-DBx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-DBx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,44	2071-A10
LDAT-S032020-DBx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-DBx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-DBx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-EBx	3,1	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	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	

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 50) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,31	2071-AP4
LDAT-S051020-DBx	3,7					0,38	
LDAT-S051030-DBx	4,1					0,42	
LDAT-S051040-DBx	4,4					0,44	
LDAT-S051050-DBx	4,7					0,46	
LDAT-S052010-DBx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,79	2071-AP8
LDAT-S052020-DBx	4,8					0,97	
LDAT-S052030-DBx	5,0					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

Specifiche delle prestazioni (per frame 50) con i servoazionamenti Kinetix 3 (segue)

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,31	2071-A10
LDAT-S053020-DBx	5,0					1,53	
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx	5,0					1,53	
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	1,7	3,1		11,4		0,47	2071-AP4
LDAT-S054010-DBx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	1,87	2071-A15
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5,0					2,05	
LDAT-S054010-EBx ... LDAT-S054050-EBx	2,6					6,2	22,7

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 70) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
LDAT-S072010-DBx ... LDAT-S072070-DBx	3,5	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,03	2071-AP8
LDAT-S072010-EBx ... LDAT-S072070-EBx	1,7	3,0		11,0		0,47	2071-AP4
LDAT-S073010-DBx ... LDAT-S073070-DBx	3,5	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	1,57	2071-A10
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	1,2	3,0		10,9		0,41	2071-AP4
LDAT-S074010-DBx ... LDAT-S074070-DBx	3,5	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	2,08	2071-A15
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	1,8	6,0		21,7		0,95	2071-AP8
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx	1,8	9,1	1122 (252)	33,2	3189 (717)	1,45	2071-A10

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 100) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
LDAT-S102010-DBx ... LDAT-S102090-DBx	2,6	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	0,96	2071-AP8
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	1,3	2,9		10,5		0,42	2071-AP4
LDAT-S103010-DBx ... LDAT-S103090-DBx	2,7	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	1,47	2071-A10
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	0,9	2,9		10,5	1388 (312)	0,30	2071-AP4
LDAT-S104010-DBx ... LDAT-S104090-DBx	2,7	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	2,07	2071-A15
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	1,3	5,7		21,0		0,86	2071-AP8
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	1,3	8,6	1403 (315)	31,5	3871 (870)	1,28	2071-A10

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni (per frame 150) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. attuatore lineare	Velocità, max 230 V CA m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale 230 V CA kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
LDAT-S152010-DBx ... LDAT-S152090-DBx	1,8	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	0,87	2071-AP8
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	0,9	2,7		9,8	1679 (377)	0,34	2071-AP4
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	1,8	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	1,33	2071-A10
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1,8	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	1,78	2071-AP4
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	0,9	5,3		19,5	3383 (761)	0,70	2071-A15
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1,8	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	2,71	2071-AP8
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	0,9	8,1		19,8	5110 (1149)	1,05	2071-A10

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni delle slitte Serie MPAS con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. slitta lineare	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N-m	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
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) Considerata la corsa limitata di molte di queste slitte e la distanza necessaria a raggiungere una velocità massima di 5.000 mm/s, la velocità massima di queste slitte è spesso inferiore a 5.000 mm/s. Per la velocità massima di ogni slitta lineare in base alla lunghezza della corsa, consultare la pubblicazione [GMC-TD002](#), Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data.

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei cilindri serie TLAR con i servoazionamenti Kinetix 3

Specifiche delle prestazioni (per il tipo senza freno) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
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

Specifiche delle prestazioni (per tipo con freno) con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. cilindri elettrici	Velocità, max. mm/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale del motore kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
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

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori LDC-Series con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema ⁽¹⁾ N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1...6,1	74...111 (17...25)	12,1	188 (42)	0,37...0,55	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) I valori rappresentano l'intervallo tra raffreddamento assente (valore inferiore) e raffreddamento ad acqua (valore superiore).

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Specifiche delle prestazioni dei motori LDL-Series con i servoazionamenti Kinetix 3

Num. di Cat. motore lineare	Velocità, max. m/s	Corrente di stallo continua del sistema A 0-picco	Forza di stallo continua del sistema N (lb)	Corrente di stallo di picco del sistema A 0-picco	Forza di stallo di picco del sistema N (lb)	Potenza nominale motore lineare kW	Servoazionamenti Kinetix 3 da 200 V
LDL-N030120-DHT	10,0 (32,8)	3,0	63 (14)	9,9	209 (47)	0,31	2071-AP4
LDL-N030240-DHT		6,0	126 (28)	19,9	417 (94)	0,63	2071-AP8
LDL-N030240-EHT		3,0		9,9			2071-AP4
LDL-T030120-DHT		3,0	72 (16)	9,9	239 (54)	0,36	2071-AP4
LDL-T030240-DHT		6,0	144 (32)	19,9	479 (108)	0,72	2071-AP8
LDL-T030240-EHT		3,0		9,9			2071-AP4
LDL-N050120-DHT	10,0 (32,8)	2,7	96 (22)	9,1	317 (71)	0,48	2071-AP4
LDL-N050240-DHT		5,5	191 (43)	18,1	635 (143)	0,95	2071-AP8
LDL-N050240-EHT		2,7		9,1			2071-AP4
LDL-N050360-DHT		8,2	287 (65)	27,2	952 (214)	1,43	2071-A10
LDL-N050360-EHT		2,7		9,1			2071-AP4
LDL-N050480-DHT		10,9	383 (86)	36,3	1269 (285)	1,91	2071-A15
LDL-N050480-EHT		5,5		18,1			2071-AP8
LDL-T050120-DHT		2,7	110 (25)	9,1	364 (82)	0,55	2071-AP4
LDL-T050240-DHT		5,5	220 (49)	18,1	728 (164)	1,10	2071-AP8
LDL-T050240-EHT		2,7		9,1			2071-AP4
LDL-T050360-DHT		8,2	329 (74)	27,2	1093 (246)	1,64	2071-A10
LDL-T050480-DHT		10,9	439 (99)	36,3	1457 (327)	2,19	2071-A15
LDL-T050480-EHT	5,5	18,1		2071-AP8			
LDL-N075480-DHT	10,0 (32,8)	9,9	519 (117)	32,8	1723 (387)	2,59	2071-A15
LDL-N075480-EHT		4,9		16,4			2071-AP8
LDL-T075480-DHT		9,9	596 (134)	32,8	1977 (444)	2,98	2071-A15
LDL-T075480-EHT		4,9		16,4			2071-AP8

Curve e dati delle specifiche delle prestazioni riflettono le prestazioni nominali di un tipico sistema con motore a 40 °C e servoazionamento a 50 °C di temperatura ambiente, a tensione di linea nominale. Per ulteriori informazioni sulle condizioni ambientali e di linea, fare riferimento al software Motion Analyzer.

Note:

Note:

Note:

Allen-Bradley, CompactLogix, ControlLogix, Encompass, Guard I/O, GuardLogix, HPK-Series, Architettura Integrata, 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 e Ultra sono marchi commerciali di Rockwell Automation, Inc.

I marchi commerciali non appartenenti a Rockwell Automation sono di proprietà delle rispettive società.

www.rockwellautomation.com

Power, Control and Information Solutions Headquarters

Americhe: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496, USA, Tel: +1 414 382 2000, Fax: +1 414 382 4444

Europa/Medio Oriente/Africa: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleetlaan 12a, 1831 Diegem, Belgio, Tel: +32 2 663 0600, Fax: +32 2 663 0640

Asia: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Tel: +852 2887 4788, Fax: +852 2508 1846

Italia: Rockwell Automation S.r.l., Via Gallarate 215, 20151 Milano, Tel: +39 02 334471, Fax: +39 02 33447701, www.rockwellautomation.it

Svizzera: Rockwell Automation AG, Via Cantonale 27, 6928 Manno, Tel: 091 604 62 62, Fax: 091 604 62 64, Customer Service: Tel: 0848 000 279