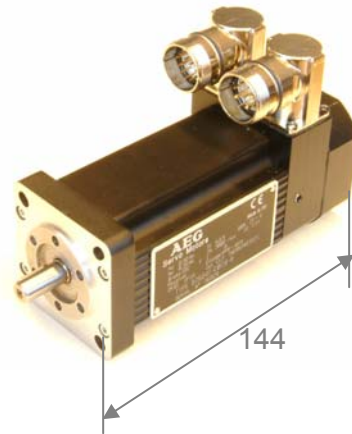


DATENBLATT SERVOMOTOR

LAFERT B28 D4

3 Phasen Servomotoren
 Ausführung 4 polig, bürstenlos mit integriertem
 Encoder. Metallstecker vollgeschirmt.
 Optional: Welle mit Keilbahn / Bremse intern



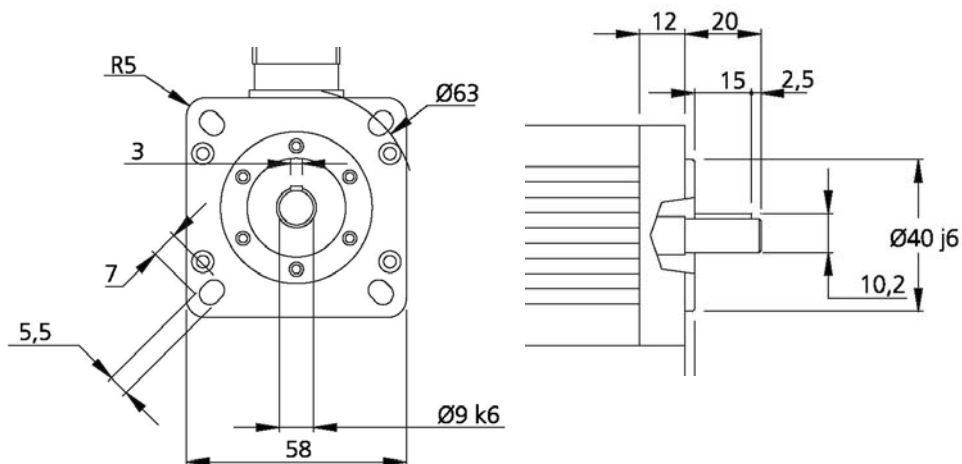
Pinbelegung

Encoder Hall		Motor	
Gnd	1	Phase U	4
5V	2	Phase V	6
Enc A	3	Phase W	8
Enc A*	4	Thermo	1
Enc B	5	Thermo	2
Enc B*	6	Bremse +24V	3
Enc Z	7	Bremse 0V	5
Enc Z*	8		
Hall U	9		
Hall U*	10		
Hall V	11		
Hall V*	12		
Hall W	13		
Hall W*	14		

Motordaten LAFERT B28 D4

Nn	3000 U/min
Nmax	6000 U/min
In	6.6A
Ip	23 A
Mn	0.38 Nm
Mpeak	1.4 Nm
Torque constant	0,061 Nm / A
EMF	11V / 3000 U/min
Inertia	$0.127 \cdot 10^{-4} \text{ kgm}^2$
Resistance coil	0,354 Ohm
Inductance coil	0,499 mH
Enc Inc. / U	1024
A/ B/ Z Signal	RS 422

Abmessungen Flansch Optional Welle mit Keilbahn



Empfohlene Servocontroller

XENAX® Xv 50V6
 XENAX® Xvo 50V5
 Sv 72V10 AC

Jenny Science AG
 D4 Platz 4
 CH-6039 Root Längenbold

Tel +41 (0) 41 455 44 55
 Fax +41 (0) 41 455 44 50

www.jennyscience.ch
info@jennyscience.ch