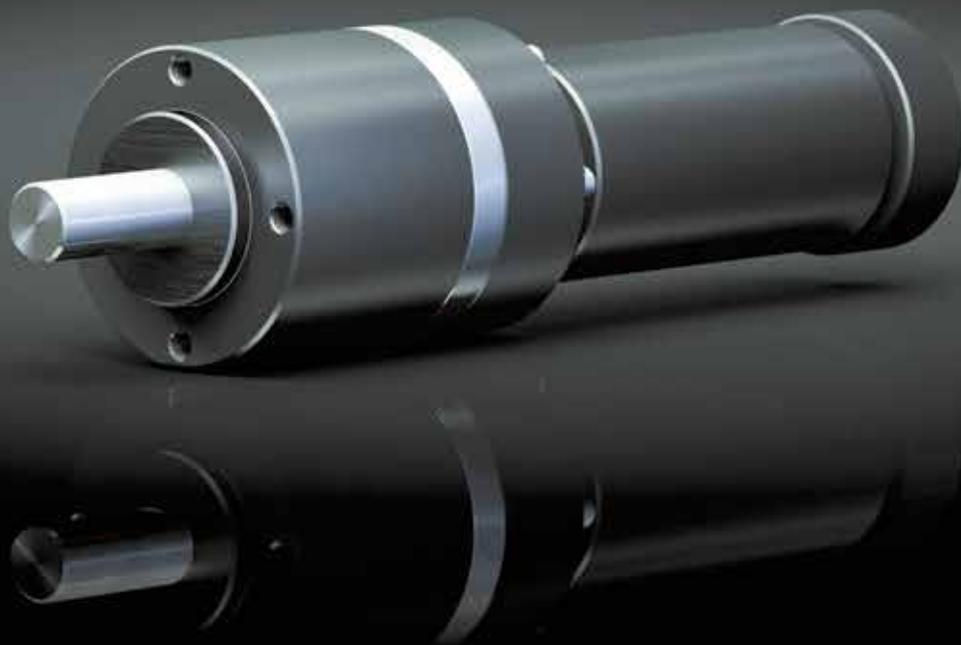


Projektierungsanleitung DC Servoantriebe PMA



Harmonic
Drive AG



QUICKLINK

www.harmonicdrive.de/1070

Inhalt

1.	Allgemeines	03
1.1	Erläuterung der verwendeten Symbolik.....	04
1.2	Haftungsausschluss und Copyright.....	04
2.	Sicherheits- und Inbetriebnahmehinweise	05
2.1	Gefahren.....	05
2.2	Bestimmungsgemäße Verwendung	06
2.3	Nicht bestimmungsgemäße Verwendung.....	07
2.4	Konformitätserklärung.....	07
3.	Technische Beschreibung	08
3.1	Produktbeschreibung	08
3.2	Bestellbezeichnung	09
3.3	Technische Daten.....	11
3.3.1	Allgemeine technische Daten.....	11
3.3.2	Antriebsdaten.....	12
3.3.3	Abmessungen.....	20
3.3.4	Genauigkeit.....	21
3.3.5	Torsionssteifigkeit.....	21
3.3.6	Abtriebslager	22
3.3.7	Motorfeedbacksysteme	23
3.3.8	Elektrische Anschlüsse	26
4.	Antriebsauslegung	27
4.1	Auswahlschema und Auslegungsbeispiel.....	27
4.2	Ermittlung des Torsionswinkels	31
4.3	Abtriebslager	32
4.3.1	Lebensdauer	32
4.3.2	Kippwinkel	34
5.	Installation und Betrieb	35
5.1	Transport und Lagerung	35
5.2	Aufstellung	35
5.3	Mechanische Installation	35
5.4	Elektrische Installation.....	36
5.5	Inbetriebnahme	37
5.6	Überlastschutz.....	37
5.7	Schutz gegen Korrosion und das Eindringen von Fremdkörpern.....	38
5.8	Stillsetzen und Wartung	38
6.	Außerbetriebnahme und Entsorgung	40
7.	Glossar.....	41
7.1	Technische Daten.....	41
7.2	Kennzeichnung, Richtlinien und Verordnungen.....	47

1. Allgemeines

Über diese Dokumentation

Die vorliegende Dokumentation beinhaltet Sicherheitsvorschriften, technische Daten und Betriebsvorschriften für Servoantriebe und Servomotoren der Harmonic Drive AG.

Die Dokumentation wendet sich an Planer, Projektoren, Maschinenhersteller und Inbetriebnehmer. Sie unterstützt bei Auswahl und Berechnung der Servoantriebe und Servomotoren sowie des Zubehörs.

Hinweise zur Aufbewahrung

Bitte bewahren Sie diese Dokumentation während der gesamten Einsatz- bzw. Lebensdauer bis zur Entsorgung des Produktes auf. Geben Sie bei Verkauf diese Dokumentation weiter.

Weiterführende Dokumentation

Zur Projektierung von Antriebssystemen mit Antrieben und Motoren der Harmonic Drive AG benötigen Sie nach Bedarf weitere Dokumentationen, entsprechend der eingesetzten Geräte. Die Harmonic Drive AG stellt für ihre Produkte die gesamte Dokumentation auf ihrer Website im PDF-Format zur Verfügung.

www.harmonicdrive.de

Fremdsysteme

Dokumentationen für externe, mit Harmonic Drive® Komponenten verbundene Systeme sind nicht Bestandteil des Lieferumfangs und müssen von diesen Herstellern direkt angefordert werden.

Vor der Inbetriebnahme der Servoantriebe und Servomotoren der Harmonic Drive AG an Regelgeräten ist die spezifische Inbetriebnahmedokumentation des jeweiligen Gerätes zu beachten.

Ihr Feedback

Ihre Erfahrungen sind für uns wichtig. Verbesserungsvorschläge und Anmerkungen zu Produkt und Dokumentation senden Sie bitte an:

Harmonic Drive AG
Marketing und Kommunikation
Hoenbergstraße 14
65555 Limburg / Lahn
E-Mail: info@harmonicdrive.de

1.1 Erläuterung der verwendeten Symbolik

Symbol	Bedeutung
	Bezeichnet eine unmittelbar drohende Gefahr. Wenn sie nicht gemieden wird, sind Tod oder schwerste Verletzungen die Folge.
	Bezeichnet eine möglicherweise drohende Gefahr. Wenn sie nicht gemieden wird, können Tod oder schwerste Verletzungen die Folge sein.
	Bezeichnet eine möglicherweise drohende Gefahr. Wenn sie nicht gemieden wird, können leichte oder geringfügige Verletzungen die Folge sein.
	Bezeichnet eine möglicherweise schädliche Situation. Wenn sie nicht gemieden wird, kann die Anlage oder etwas in ihrer Umgebung beschädigt werden.
	Dies ist kein Sicherheitssymbol. Das Symbol weist auf wichtige Informationen hin.
	Warnung vor einer Gefahr (allgemein). Die Art der Gefahr wird durch den nebenstehenden Warntext spezifiziert.
	Warnung vor gefährlicher elektrischer Spannung und deren Wirkung.
	Warnung vor heißer Oberfläche.
	Warnung vor hängenden Lasten.
	Vorsichtsmaßnahmen bei der Handhabung elektrostatisch empfindlicher Bauelemente beachten.

1.2 Haftungsausschluss und Copyright

Die in diesem Dokument enthaltenen Inhalte, Bilder und Grafiken sind urheberrechtlich geschützt. Logos, Schriften, Firmen und Produktbezeichnungen können, über das Urheberrecht hinaus, auch marken- bzw. warenzeichenrechtlich geschützt sein. Die Verwendung von Texten, Auszügen oder Grafiken bedarf der Zustimmung des Herausgebers bzw. Rechteinhabers.

Wir haben den Inhalt der Druckschrift geprüft. Dennoch können Abweichungen nicht ausgeschlossen werden, so dass wir für die vollständige Übereinstimmung keine Gewähr übernehmen. Die Angaben in dieser Druckschrift werden regelmäßig überprüft, und notwendige Korrekturen sind in den nachfolgenden Auflagen enthalten. Für Verbesserungsvorschläge sind wir dankbar.

2. Sicherheits- und Inbetriebnahmehinweise

Zu beachten sind die Angaben und Anweisungen in diesem Dokument sowie im Katalog. Sonderausführungen können in technischen Details von den nachfolgenden Ausführungen abweichen! Bei eventuellen Unklarheiten wird dringend empfohlen, unter Angabe von Typbezeichnung und Seriennummer, beim Hersteller anzufragen.

2.1 Gefahren



GEFAHR

Elektrische Servoantriebe und Motoren haben gefährliche, spannungsführende und rotierende Teile. Alle Arbeiten während dem Anschluss, der Inbetriebnahme, der Instandsetzung und der Entsorgung sind nur von qualifiziertem Fachpersonal auszuführen. EN 50110-1 und IEC 60364 beachten!

Vor Beginn jeder Arbeit, besonders aber vor dem Öffnen von Abdeckungen, muss der Antrieb vorschriftsmäßig freigeschaltet sein. Neben den Hauptstromkreisen ist dabei auch auf eventuell vorhandene Hilfsstromkreise zu achten.

Einhalten der fünf Sicherheitsregeln:

- Freischalten
- Gegen Wiedereinschalten sichern
- Spannungsfreiheit feststellen
- Erden und kurzschließen
- Benachbarte unter Spannung stehende Teile abdecken oder abschränken

Die zuvor genannten Maßnahmen dürfen erst dann zurückgenommen werden, wenn die Arbeiten abgeschlossen sind und der Antrieb vollständig montiert ist. Unsachgemäßes Verhalten kann Personen- und Sachschäden verursachen. Die jeweils geltenden nationalen, örtlichen und anlagespezifischen Bestimmungen und Erfordernisse sind zu gewährleisten.



VORSICHT

Die Oberflächentemperatur der Antriebe kann im Betrieb über 55 °C betragen! Die heißen Oberflächen dürfen nicht berührt werden!

HINWEIS

Anschlusskabel dürfen nicht in direkten Kontakt mit heißen Oberflächen kommen.



GEFAHR

Betriebsbedingt auftretende elektrische, magnetische und elektromagnetische Felder stellen im Besonderen für Personen mit Herzschrittmachern, Implantaten oder ähnlichem eine Gefährdung dar. Gefährdete Personengruppen dürfen sich daher nicht in unmittelbarer Nähe des Produktes aufhalten.



GEFAHR

Eingebaute Haltebremsen sind nicht funktional sicher. Insbesondere bei hängender Last kann die funktionale Sicherheit nur mit einer zusätzlichen externen mechanischen Bremse erreicht werden.



WARNUNG

Der einwandfreie und sichere Betrieb der Servoantriebe und Motoren setzt einen sachgemäßen Transport, fachgerechte Lagerung, Aufstellung und Montage sowie eine sorgfältige Bedienung und Wartung voraus.



HINWEIS

Bewegen und heben Sie Servoantriebe und Motoren mit einem Gewicht >20 kg ausschließlich mit dafür geeigneten Hebevorrichtungen.

INFO

Sondervarianten der Servoantriebe und Motoren können in ihrer Spezifikation vom Standard abweichen. Mitgeltende Angaben aus Datenblättern, Katalogen und Angeboten der Sondervarianten sind zu berücksichtigen.

2.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Die Harmonic Drive® Servoantriebe und Motoren sind für industrielle oder gewerbliche Anwendungen bestimmt. Sie entsprechen den relevanten Teilen der harmonisierten Normenreihe EN 60034. Falls im Sonderfall, beim Einsatz in nicht industriellen oder nicht gewerblichen Anlagen, erhöhte Anforderungen gestellt werden, so sind diese Bedingungen bei der Aufstellung anlagenseitig zu gewährleisten.

Typische Anwendungsbereiche sind Robotik und Handhabung, Werkzeugmaschinen, Verpackungs- und Lebensmittelmaschinen und ähnliche Maschinen.

Die Servoantriebe und Motoren dürfen nur innerhalb der in der Dokumentation angegebenen Betriebsbereiche und Umweltbedingungen (Aufstellhöhe, Schutzart, Temperaturbereich usw.) betrieben werden.

Vor Inbetriebnahme von Anlagen und Maschinen, in welche Harmonic Drive® Servoantriebe und Motoren eingebaut werden, ist die Konformität der Anlage oder Maschine zur Maschinenrichtlinie, Niederspannungsrichtlinie und EMV-Richtlinie herzustellen.

Anlagen und Maschinen mit umrichter gespeisten Drehstrommotoren müssen den Schutzanforderungen der EMV-Richtlinie genügen. Die Durchführung der sachgerechten Installation liegt in der Verantwortung des Anlageerrichters. Signal- und Leistungsleitungen sind geschirmt auszuführen. Die EMV-Hinweise des Umrichterherstellers zur EMV gerechten Installation sind zu beachten.

2.3 Nicht bestimmungsgemäße Verwendung

Die Verwendung der Servoantriebe und Motoren außerhalb der vorgenannten Anwendungsbereiche oder unter anderen als in der Dokumentation beschriebenen Betriebsbereichen und Umweltbedingungen gilt als nicht bestimmungsgemäßer Betrieb.

HINWEIS

Ein direkter Betrieb am Netz ist untersagt.

Nachfolgende Anwendungsbereiche gehören zur nicht bestimmungsgemäßen Verwendung:

- Luft- und Raumfahrt
- Explosionsgefährdete Bereiche
- Speziell für eine nukleare Verwendung konstruierte oder eingesetzte Maschinen, deren Ausfall zu einer Emission von Radioaktivität führen kann
- Vakuum
- Geräte für den häuslichen Gebrauch
- Medizinische Geräte, die in direkten Kontakt mit dem menschlichen Körper kommen
- Maschinen oder Geräte zum Transport und Heben von Personen
- Spezielle Einrichtungen für die Verwendung auf Jahrmärkten und in Vergnügungsparks

2.4 Konformitätserklärung

Die DC Servoantriebe der Baureihe PMA gelten als Komponenten im Sinne der EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG und fallen somit nicht unter deren Geltungsbereich.

Ebenso fallen die DC Servoantriebe PMA nicht unter die Niederspannungsrichtlinie 2006/95/EG, da sie für Spannungen kleiner 75 VDC ausgelegt sind.

Die Inbetriebnahme ist so lange untersagt, bis die Konformität des Endproduktes mit der EG-Maschinenrichtlinie festgestellt ist.

3. Technische Beschreibung

3.1 Produktbeschreibung

Miniservoantrieb mit DC-Motor

Die Servoantriebe der Baureihe PMA bestehen aus einem hochdynamischen Gleichstrommotor mit Inkrementalgeber und der Getriebebox PMG.

Sie sind erhältlich in vier Baugrößen mit den Untersetzungen 50 und 100 bei einem maximalen Drehmoment von 0,4 bis 20 Nm.

Kompatibel zu vielen gängigen Servoreglern auf dem Markt, ermöglichen die Miniservoantriebe PMA den einfachen Aufbau kompakter Servoachsen – insbesondere auch bei kleinen Stückzahlen.

3.2 Bestellbezeichnung

Tabelle 9.1

Baureihe	Baugröße Version	Untersetzung		Motorwicklung	Motorfeedbacksystem	Sonderausführung				
PMA	5A	50	100	01	E256ML	Nach Kunden- anforderung				
	8A	50	100							
	11A	50	100							
	14A	50	100							
Bestellbezeichnung										
PMA	-	8A	-	100	-	01	-	E500ML	-	SP

Tabelle 9.2

Motorwicklung		
Baugröße Version	Bestellbezeichnung	Maximale stationäre Zwischenkreisspannung
5A	01	18 VDC
8A		48 VDC
11A		36 VDC
14A		42 VDC

Tabelle 9.3

Motorfeedbacksystem		
Bestellbezeichnung	Typ	Protokoll
E256ML	Inkrementell	-
E500ML		

Erläuterungen zu den technischen Daten finden Sie im Kapitel „Glossar“

Kombinationen

Tabelle 10.1

Baugröße Version		5A	8A	11A	14A
Untersetzung	30	-	-	-	-
	50	●	●	●	●
	80	○	-	-	-
	100	●	●	●	●
	120	-	-	-	-
	160	-	-	-	-
Motorwicklung	01	●	●	●	●
Motorfeedbacksystem	E256ML	●	-	-	-
	E500ML	-	●	●	●

● verfügbar ○ auf Anfrage - nicht verfügbar



3.3 Technische Daten

3.3.1 Allgemeine technische Daten

Tabelle 11.1

Schmierung		Harmonic Drive SK-2
Schutzart (EN 60034-5)		IP40
Umgebungstemperatur Betrieb	°C	0 ... 40
Umgebungstemperatur Lagerung	°C	-20 ... 60
Aufstellhöhe (ü. NN)	m	< 1000
Relative Luftfeuchte (ohne Kondensation)	%	35 ... 80
Vibrationsbeständigkeit (DIN IEC 68 Teil 2-6, 5 ... 400 Hz)	g	5
Schockfestigkeit (DIN IEC 68 Teil 2-27, 18 ms)	g	30

Die im nachfolgenden angegebenen Dauerbetriebskennlinien beziehen sich auf eine Übertemperatur des Antriebs von 40 K bei einer Umgebungstemperatur von 40°C. Die Dauerbetriebskennlinie gilt für Antriebe, die auf einer Aluminiumgrundplatte mit folgenden Abmessungen montiert sind.

Tabelle 11.2

Baureihe	Baugröße Version	Einheit	Abmessung
PMA	5A	[mm]	100 x 100 x 3
	8A	[mm]	150 x 150 x 6
	11A	[mm]	150 x 150 x 6
	14A	[mm]	150 x 150 x 6

3.3.2 Antriebsdaten

Tabelle 12.1

	Symbol [Einheit]	PMA-5A	
Untersetzung	i []	50	100
Maximales Drehmoment	T_{max} [Nm]	0,39	0,69
Maximale Drehzahl	n_{max} [min ⁻¹]	180	90
Maximalstrom	I_{max} [A _{eff}]	0,85	0,78
Stillstandsrehmoment	T_0 [Nm]	0,20	0,45
Stillstandstrom	I_0 [A _{eff}]	0,44	0,44
Maximale stationäre Zwischenkreisspannung	U_{DCmax} [V _{DC}]	18	
Elektrische Zeitkonstante (20°C)	t_e [ms]	0,04	
Mechanische Zeitkonstante (20°C)	t_m [ms]	6,0	
Lastfreier Anlaufstrom	I_{NLS} [A _{eff}]	0,08	0,05
Leerlaufstromkonstante (30°C)	K_{INL} [x10 ⁻³ A _{eff} /min ⁻¹]	1,4	2,8
Leerlaufstromkonstante (80°C)	K_{INL} [x10 ⁻³ A _{eff} /min ⁻¹]	0,4	0,8
Drehmomentkonstante (Abtrieb)	k_{Tout} [Nm/A _{eff}]	0,56	1,14
Drehmomentkonstante (Motor)	k_{TM} [Nm/A _{eff}]	0,013	
Spannungskonstante Motor	k_{EM} [V _{eff} /1000 min ⁻¹]	1,35	
Motorklemmenspannung	U_M [V]	18	
Motor maximale Drehzahl	n_{max} [min ⁻¹]	9000	
Motor Bemessungsdrehzahl	n_N [min ⁻¹]	4500	
Ankerwiderstand	R [Ω]	7,4	
Ankerinduktivität	L [mH]	0,3	
Gewicht ohne Bremse	m [kg]	0,1	

Massenträgheitsmomente

Tabelle 12.2

	Symbol [Einheit]	PMA-5A	
Untersetzung	i []	50	100
Massenträgheitsmomente abtriebsseitig			
Massenträgheitsmoment ohne Bremse	J_{out} [x10 ⁻⁴ kgm ²]	3,68	14,70
Massenträgheitsmomente motorseitig			
Massenträgheitsmoment motorseitig ohne Bremse	J [x10 ⁻⁴ kgm ²]	0,0002	

Leistungscharakteristik

Die dargestellten Leistungskurven sind gültig für die spezifizierte Umgebungstemperatur (Betrieb) und sofern die Motorklemmenspannung mindestens dem in der Tabelle Technische Daten genannten Wert entspricht.

Abbildung 13.1

PMA-5A-50

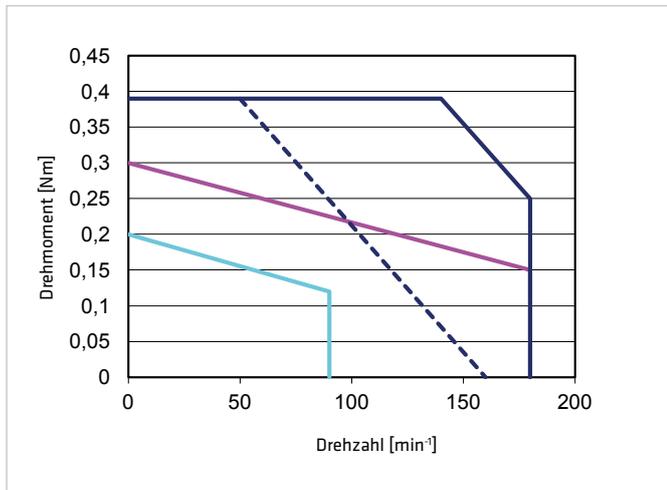
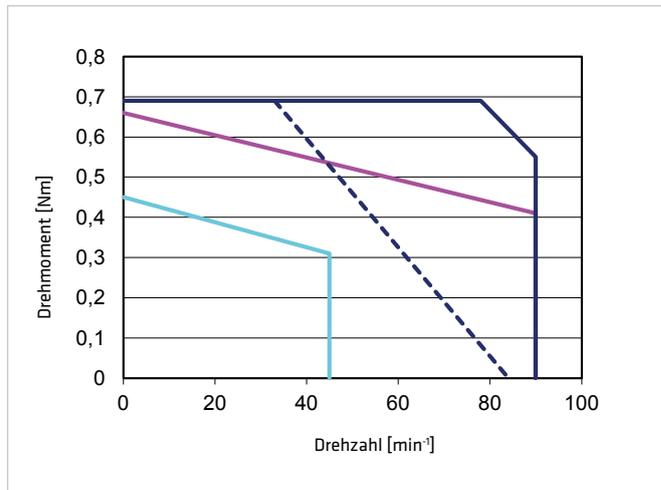


Abbildung 13.2

PMA-5A-100



Legende

Intermittierender Betrieb ——— 24 VDC ——— S3-ED 50% (1 min)
 Dauerbetrieb ——— (PMA-5A: 12 VDC)

Tabelle 14.1

	Symbol [Einheit]	PMA-8A	
		50	100
Untersetzung	i []	50	100
Maximales Drehmoment	T_{\max} [Nm]	3	4
Maximale Drehzahl	n_{\max} [min ⁻¹]	120	60
Maximalstrom	I_{\max} [A _{eff}]	1,57	1,03
Stillstandsrehmoment	T_0 [Nm]	0,96	2,06
Stillstandstrom	I_0 [A _{eff}]	0,6	0,6
Maximale stationäre Zwischenkreisspannung	U_{DCmax} [V _{DC}]	48	
Elektrische Zeitkonstante (20°C)	t_e [ms]	0,1	
Mechanische Zeitkonstante (20°C)	t_m [ms]	4,0	
Lastfreier Anlaufstrom	I_{NLS} [A _{eff}]	0,09	0,05
Leerlaufstromkonstante (30°C)	K_{INL} [x10 ⁻³ A _{eff} /min ⁻¹]	1,5	3,0
Leerlaufstromkonstante (80°C)	K_{INL} [x10 ⁻³ A _{eff} /min ⁻¹]	0,4	0,9
Drehmomentkonstante (Abtrieb)	k_{Tout} [Nm/A _{eff}]	1,88	3,75
Drehmomentkonstante (Motor)	k_{TM} [Nm/A _{eff}]	0,044	
Spannungskonstante Motor	k_{EM} [V _{eff} /1000 min ⁻¹]	4,59	
Motorklemmenspannung	U_M [V]	48	
Motor maximale Drehzahl	n_{\max} [min ⁻¹]	6000	
Motor Bemessungsdrehzahl	n_N [min ⁻¹]	3500	
Ankerwiderstand	R [Ω]	7,96	
Ankerinduktivität	L [mH]	0,8	
Gewicht ohne Bremse	m [kg]	0,25	

Massenträgheitsmomente

Tabelle 14.2

	Symbol [Einheit]	PMA-8A	
		50	100
Untersetzung	i []	50	100
Massenträgheitsmomente abtriebsseitig			
Massenträgheitsmoment ohne Bremse	J_{out} [x10 ⁻⁴ kgm ²]	32,8	131,0
Massenträgheitsmomente motorseitig			
Massenträgheitsmoment motorseitig ohne Bremse	J [x10 ⁻⁴ kgm ²]	0,013	

Leistungscharakteristik

Die dargestellten Leistungskurven sind gültig für die spezifizierte Umgebungstemperatur (Betrieb) und sofern die Motorklemmenspannung mindestens dem in der Tabelle Technische Daten genannten Wert entspricht.

Abbildung 15.1

PMA-8A-50

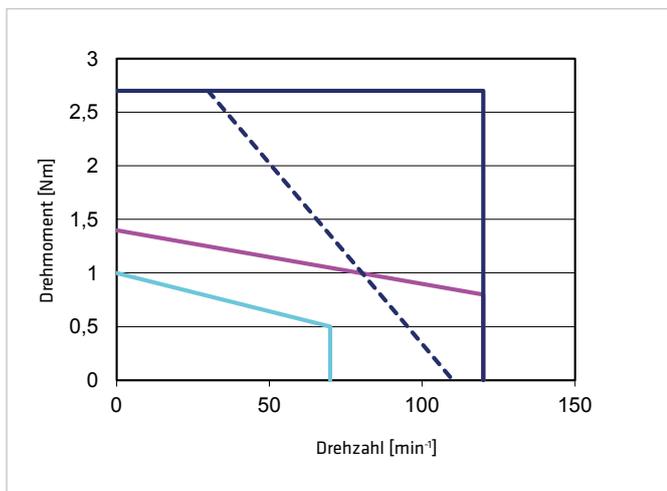
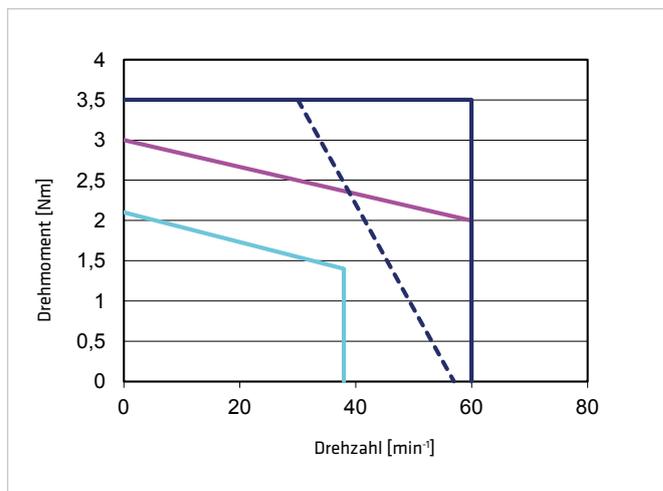


Abbildung 15.2

PMA-8A-100



Legende

Intermittierender Betrieb ——— 24 VDC ——— S3-ED 50% (1 min) ———
 Dauerbetrieb ——— (PMA-5A: 12 VDC)

Tabelle 16.1

	Symbol [Einheit]	PMA-11A	
Untersetzung	i []	50	100
Maximales Drehmoment	T_{\max} [Nm]	5,0	7,9
Maximale Drehzahl	n_{\max} [min ⁻¹]	100	50
Maximalstrom	I_{\max} [A _{eff}]	3,35	2,50
Stillstandsrehmoment	T_0 [Nm]	2,8	5,9
Stillstandstrom	I_0 [A _{eff}]	1,8	1,8
Maximale stationäre Zwischenkreissspannung	U_{DCmax} [V _{DC}]	36	
Elektrische Zeitkonstante (20°C)	t_e [ms]	0,18	
Mechanische Zeitkonstante (20°C)	t_m [ms]	3,0	
Lastfreier Anlaufstrom	I_{NLS} [A _{eff}]	0,18	0,10
Leerlaufstromkonstante (30°C)	K_{INL} [x10 ⁻³ A _{eff} /min ⁻¹]	4,5	9,0
Leerlaufstromkonstante (80°C)	K_{INL} [x10 ⁻³ A _{eff} /min ⁻¹]	1,3	2,6
Drehmomentkonstante (Abtrieb)	k_{Tout} [Nm/A _{eff}]	1,73	3,47
Drehmomentkonstante (Motor)	k_{TM} [Nm/A _{eff}]	0,0398	
Spannungskonstante Motor	k_{EM} [V _{eff} /1000 min ⁻¹]	4	
Motorklemmenspannung	U_M [V]	36	
Motor maximale Drehzahl	n_{\max} [min ⁻¹]	5000	
Motor Bemessungsdrehzahl	n_N [min ⁻¹]	3500	
Ankerwiderstand	R [Ω]	1,58	
Ankerinduktivität	L [mH]	0,29	
Gewicht ohne Bremse	m [kg]	0,5	

Massenträgheitsmomente

Tabelle 16.2

	Symbol [Einheit]	PMA-11A	
Untersetzung	i []	50	100
Massenträgheitsmomente abtriebsseitig			
Massenträgheitsmoment ohne Bremse	J_{out} [x10 ⁻⁴ kgm ²]	109	437
Massenträgheitsmomente motorseitig			
Massenträgheitsmoment motorseitig ohne Bremse	J [x10 ⁻⁴ kgm ²]	0,044	

Leistungscharakteristik

Die dargestellten Leistungskurven sind gültig für die spezifizierte Umgebungstemperatur (Betrieb) und sofern die Motorklemmenspannung mindestens dem in der Tabelle Technische Daten genannten Wert entspricht.

Abbildung 17.1

PMA-11A-50

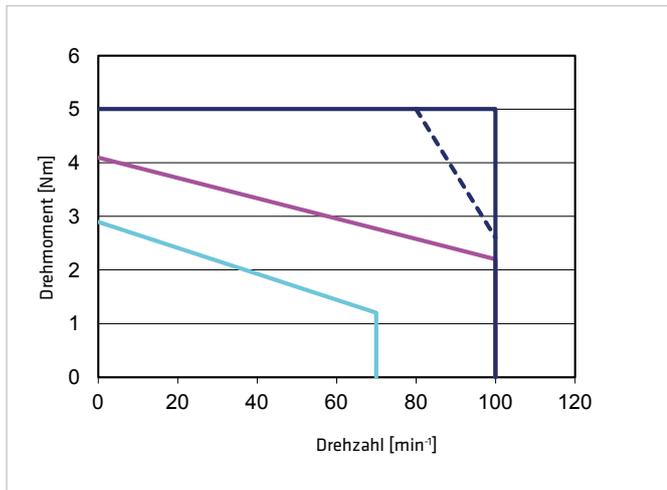
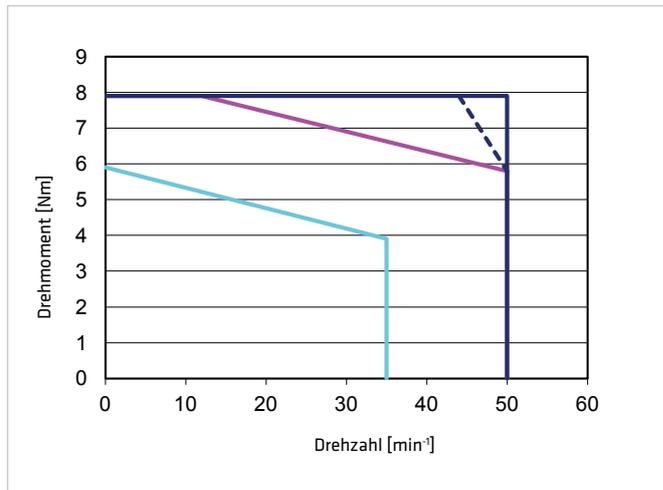


Abbildung 17.2

PMA-11A-100



Legende

Intermittierender Betrieb ——— 24 VDC ——— S3-ED 50% (1 min) ———
 Dauerbetrieb ——— (PMA-5A: 12 VDC) ———

Tabelle 18.1

	Symbol [Einheit]	PMA-14A	
Untersetzung	i []	50	100
Maximales Drehmoment	T_{max} [Nm]	14	20
Maximale Drehzahl	n_{max} [min ⁻¹]	100	50
Maximalstrom	I_{max} [A _{eff}]	6,5	4,8
Stillstandsrehmoment	T_0 [Nm]	4	9
Stillstandstrom	I_0 [A _{eff}]	2,4	2,2
Maximale stationäre Zwischenkreisspannung	U_{DCmax} [V _{DC}]	42	
Elektrische Zeitkonstante (20°C)	t_e [ms]	0,3	
Mechanische Zeitkonstante (20°C)	t_m [ms]	5,0	
Lastfreier Anlaufstrom	I_{NLS} [A _{eff}]	0,27	0,16
Leerlaufstromkonstante (30°C)	K_{INL} [x10 ⁻³ A _{eff} /min ⁻¹]	7	14
Leerlaufstromkonstante (80°C)	K_{INL} [x10 ⁻³ A _{eff} /min ⁻¹]	2	4
Drehmomentkonstante (Abtrieb)	k_{Tout} [Nm/A _{eff}]	2,07	4,56
Drehmomentkonstante (Motor)	k_{TM} [Nm/A _{eff}]	0,053	
Spannungskonstante Motor	k_{EM} [V _{eff} /1000 min ⁻¹]	6	
Motorklemmenspannung	U_M [V]	42	
Motor maximale Drehzahl	n_{max} [min ⁻¹]	5000	
Motor Bemessungsdrehzahl	n_N [min ⁻¹]	3500	
Ankerwiderstand	R [Ω]	2,1	
Ankerinduktivität	L [mH]	0,6	
Gewicht ohne Bremse	m [kg]	0,76	

Massenträgheitsmomente

Tabelle 18.2

	Symbol [Einheit]	PMA-14A	
Untersetzung	i []	50	100
Massenträgheitsmomente abtriebsseitig			
Massenträgheitsmoment ohne Bremse	J_{out} [x10 ⁻⁴ kgm ²]	257	1026
Massenträgheitsmomente motorseitig			
Massenträgheitsmoment motorseitig ohne Bremse	J [x10 ⁻⁴ kgm ²]	0,103	

Leistungscharakteristik

Die dargestellten Leistungskurven sind gültig für die spezifizierte Umgebungstemperatur (Betrieb) und sofern die Motorklemmenspannung mindestens dem in der Tabelle Technische Daten genannten Wert entspricht.

Abbildung 19.1

PMA-14A-50

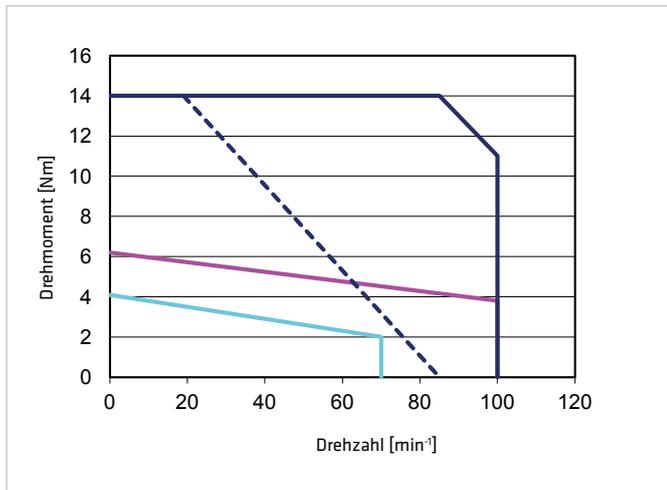
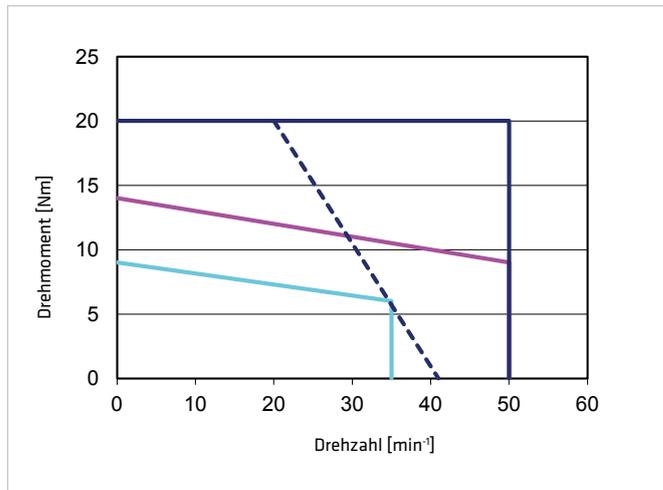


Abbildung 19.2

PMA-14A-100



Legende

Intermittierender Betrieb ——— 24 VDC ——— S3-ED 50% (1 min) ———
 Dauerbetrieb ——— (PMA-5A: 12 VDC) ———

3.3.3 Abmessungen

Detaillierte 2D-Zeichnungen und 3D-Modelle finden Sie unter folgendem Quicklink:
QUICKLINK www.harmonicdrive.de/CAD1070

Abbildung 20.1 PMA-5A [mm]

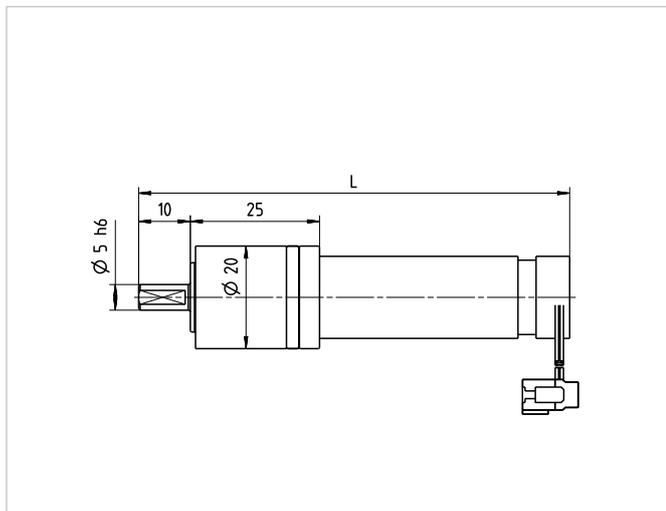


Abbildung 20.2 PMA-8A [mm]

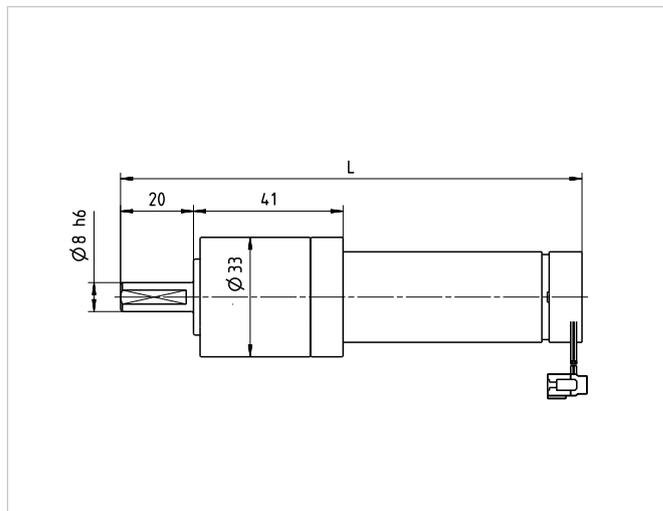


Tabelle 20.3

	Symbol [Einheit]	PMA-5A	PMA-8A
Motorfeedbacksystem		E256ML	E500ML
Länge (ohne Bremse)	L [mm]	84	127

Abbildung 20.4 PMA-11A [mm]

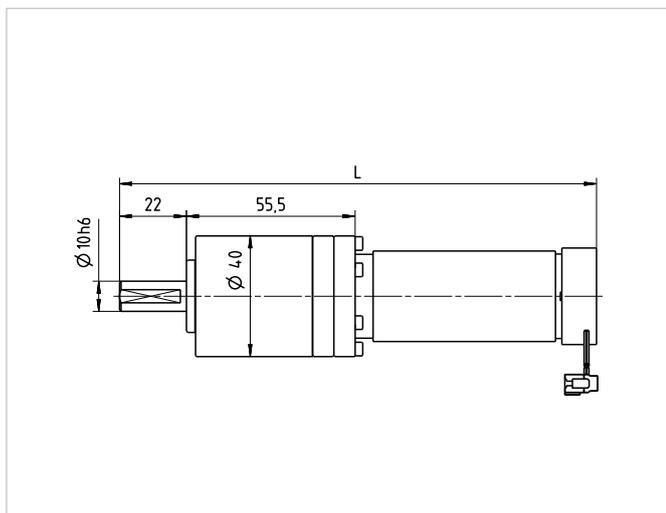


Abbildung 20.5 PMA-14A [mm]

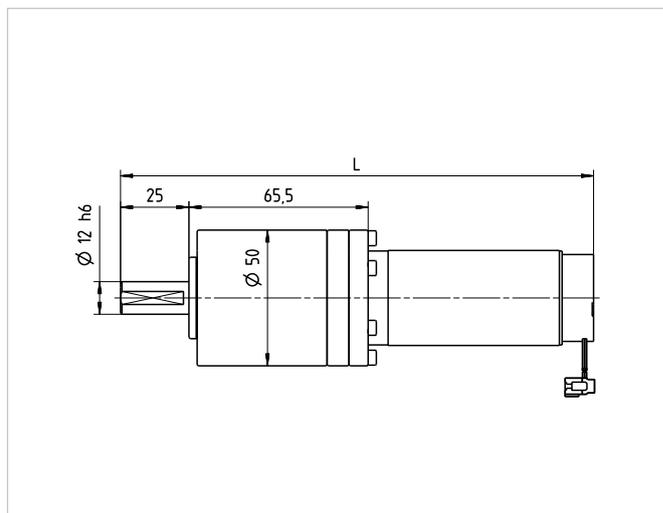


Tabelle 20.6

	Symbol [Einheit]	PMA-11A	PMA-14A
Motorfeedbacksystem		E500ML	E500ML
Länge (ohne Bremse)	L [mm]	157	173

3.3.4 Genauigkeit

Tabelle 21.1

	Symbol [Einheit]	PMA-5A	PMA-8A
Übertragungsgenauigkeit	[arcmin]	< 4,5	< 2,5
Wiederholungsgenauigkeit	[arcmin]	< ± 1,5	< ± 1
Lost Motion	[arcmin]	< 4	< 3

Tabelle 21.2

	Symbol [Einheit]	PMA-11A	PMA-14A
Übertragungsgenauigkeit	[arcmin]	< 2	< 2
Wiederholungsgenauigkeit	[arcmin]	< ± 1	< ± 1
Lost Motion	[arcmin]	< 3	< 3

3.3.5 Torsionssteifigkeit

Tabelle 21.3

	Symbol [Einheit]	PMA-5A		PMA-8A	
T1	[Nm]	0,05		3,9	
T2	[Nm]	0,19		12	
Untersetzung	i []	50	>50	50	>50
K3	[Nm/rad]	n. v.	100	n. v.	690
K2	[Nm/rad]	55	60	389	500
K1	[Nm/rad]	24	30	246	380

Tabelle 21.4

	Symbol [Einheit]	PMA-11A		PMA-14A	
T1	[Nm]	7		29	
T2	[Nm]	25		108	
Untersetzung	i []	50	>50	50	>50
K3	[Nm/rad]	n. v.	1400	n. v.	4270
K2	[Nm/rad]	1160	1320	2250	3300
K1	[Nm/rad]	622	770	1320	1710

3.3.6 Abtriebslager

Die Abtriebswelle der Servoantriebe ist im Gehäuse über zwei gepaarte und spielfrei vorgespannte Kugellager gelagert. Durch die kontrollierte Vorspannung wird eine Erhöhung der Rundlaufgüte der Abtriebswelle erreicht. Die Lagerung nimmt sowohl Axial- als auch Radialkräfte auf.

Die Lagerung verhindert ein Verkappen des Getriebes, so dass eine lange Lebensdauer und gleichbleibende Genauigkeit erreicht werden. Für den Anwender kann die Integration dieses Abtriebslagers eine Reduzierung der Konstruktions- und Fertigungskosten durch Verzicht auf externe Lagerstellen bedeuten.

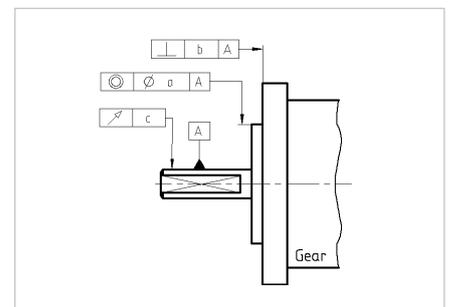
Technische Daten

Tabelle 22.1

	Symbol [Einheit]	PMA-5A	PMA-8A	PMA-11A	PMA-14A
Maximale radiale Belastung ¹⁾	$F_{R(max)}$ [N]	59	196	245	392
Maximale axiale Belastung	$F_{A(max)}$ [N]	29	98	196	392

1) Die maximale radiale Belastung bezieht sich auf die Wellenmitte der Abtriebswelle

Abbildung 22.2



Toleranzen

Tabelle 22.3

	Symbol [Einheit]	PMA-5A	PMA-8A	PMA-11A	PMA-14A
a	[mm]	0,040	0,040	0,040	0,040
b	[mm]	0,040	0,040	0,040	0,040
c	[mm]	0,020	0,020	0,020	0,020

3.3.7 Motorfeedbacksysteme

Aufbau und Funktionsweise

Zum genauen Einstellen der Position sind der Servomotor und seine Regelung mit einer Messeinrichtung (Feedback) versehen, welche die aktuelle Position (z.B. den zurückgelegten Drehwinkel bezüglich einer Anfangsposition) des Motors bestimmt.

Diese Messung erfolgt über einen Drehgeber, z.B. einen Resolver, einen Inkrementalgeber oder einen Absolutwertgeber. Die elektronische Regelung vergleicht das Signal dieses Gebers mit einem vorgegebenen Positions-Sollwert. Liegt eine Abweichung vor, so wird der Motor in diejenige Richtung gedreht, die einen geringeren Verfahrweg zum Sollwert darstellt. Dies führt dazu, dass sich die Abweichung verringert. Die Prozedur wiederholt sich solange, bis der aktuelle Wert inkrementell oder via Approximation innerhalb der Toleranzgrenzen des Sollwerts liegt. Alternativ kann die Motorposition auch digital erfasst und mittels einer geeigneten Rechnerschaltung mit einem Sollwert verglichen werden.

Servoantriebe der PMA Serie verwenden inkrementelle Motorfeedbacksysteme, welche als Lagegeber mehrere Aufgaben erfüllen:

Drehzahlwert

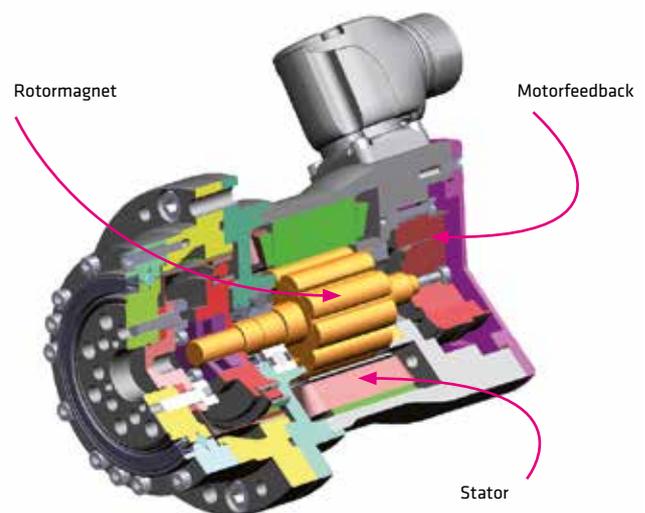
Das zur Drehzahlregelung notwendige Istwertsignal wird im Servoregler aus der zyklischen Änderung der Lageinformation gewonnen.

Lageistwert

Das zur Lageregelung notwendige Istwertsignal wird durch aufaddieren inkrementeller Lageänderungen gebildet. Bei Inkrementalgebern mit Rechtecksignalen kann die Auflösung durch Flankenbewertung vervierfacht werden (quadcounting).

Auflösung

In Verbindung mit den hochpräzisen Getrieben der Harmonic Drive AG kann über das Motorfeedbacksystem die abtriebsseitige Lage erfasst werden, ohne zusätzliche Winkelmessgeräte einsetzen zu müssen. Die Auflösung des Motorfeedbacksystems wird zusätzlich über die Untersetzung des Getriebes vervielfacht.



E256ML

Inkrementelles Motorfeedbacksystem mit 2 Spursignalen (A und B) und Referenzsignal (I).
(RS422 Standard)

Tabelle 24.1

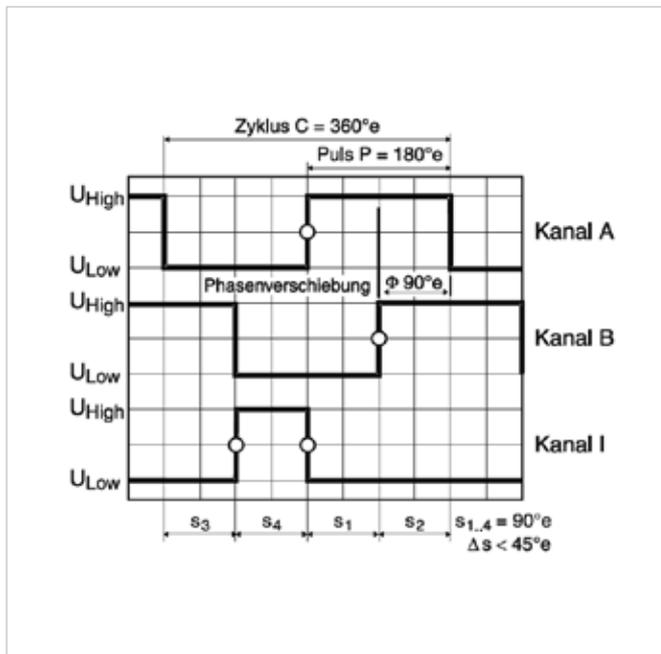
Bestellbezeichnung	Symbol [Einheit]	E256ML	
Herstellerbezeichnung		MR 256IMP 3K	
Spannungsversorgung ¹⁾	U_b [VDC]	5 ± 5%	
Stromaufnahme ¹⁾	I [mA]	15	
Inkrementalsignale		RS422	
Signalform		Rechteck	
Strichzahl	n_1 [A / B]	256	
Kommutierungssignale		- / -	
Signalform		- / -	
Strichzahl	n_2 [U / V / W]	- / -	
Referenzsignal	n_3 [I]	1	
Genauigkeit ¹⁾	[arcsec]	- / -	
Auflösung inkrementell (motorseitig) ²⁾	[qc]	1024	
		Getriebeuntersetzung PMA	
Auflösung (abtriebsseitig) ²⁾	i []	50	100
	[arcsec]	25,4	12,7

¹⁾ Quelle: Hersteller

²⁾ bei Vierfach - Flankenbewertung (quadcounting)

Signalverlauf

Abbildung 24.2



Gültig bei Drehrichtung

- CW der Motorwelle (mit Blick von vorne auf die Motorwelle)
- CCW der Abtriebswelle bei PMA

E500ML

Inkrementelles Motorfeedbacksystem mit 2 Spursignalen (A und B) und Referenzsignal (I). (RS422 Standard)

Tabelle 25.1

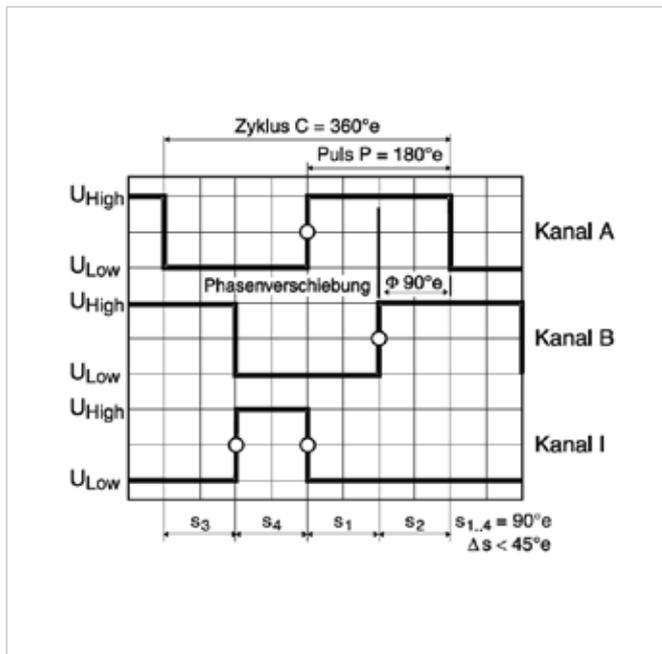
Bestellbezeichnung	Symbol [Einheit]	E500ML	
Herstellerbezeichnung		MR 500IMP 3K	
Spannungsversorgung ¹⁾	U_b [VDC]	5 ± 5%	
Stromaufnahme ¹⁾	I [mA]	15	
Inkrementalsignale		RS422	
Signalform		Rechteck	
Strichzahl	n_1 [A / B]	500	
Kommutierungssignale		- / -	
Signalform		- / -	
Strichzahl	n_2 [U / V / W]	- / -	
Referenzsignal	n_3 [I]	1	
Genauigkeit ¹⁾	[arcsec]	- / -	
Auflösung inkrementell (motorseitig) ²⁾	[qc]	2000	
Auflösung (abtriebsseitig) ²⁾		Getriebeuntersetzung PMA	
	i []	50	100
	[arcsec]	13,0	6,5

¹⁾ Quelle: Hersteller

²⁾ bei Vierfach - Flankenbewertung (quadcounting)

Signalverlauf

Abbildung 25.2



Gültig bei Drehrichtung

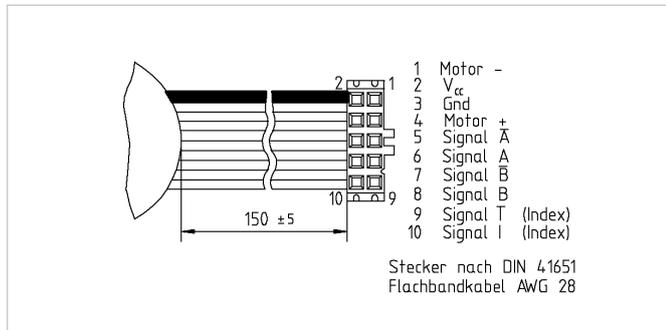
- CW der Motorwelle (mit Blick von vorne auf die Motorwelle)
- CCW der Abtriebswelle bei PMA

3.3.8 Elektrische Anschlüsse

PMA-5A-xx-01-E256ML

Motor und Encoder

Abbildung 26.1



Drehrichtung der Abtriebswelle:

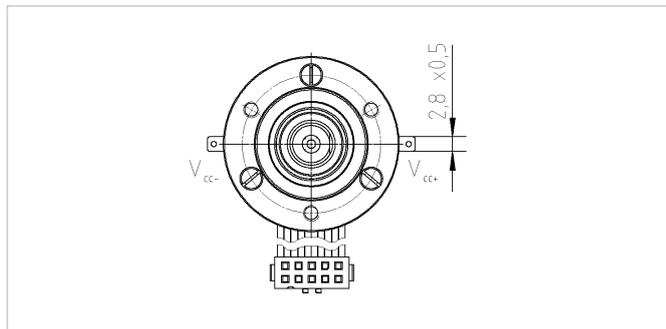
CW (mit Blick von vorne auf die Welle)

bei positiver Spannung an Motor + gegen Motor -

PMA-8A (11A, 14A)-xx-01-E500ML

Motor

Abbildung 26.2



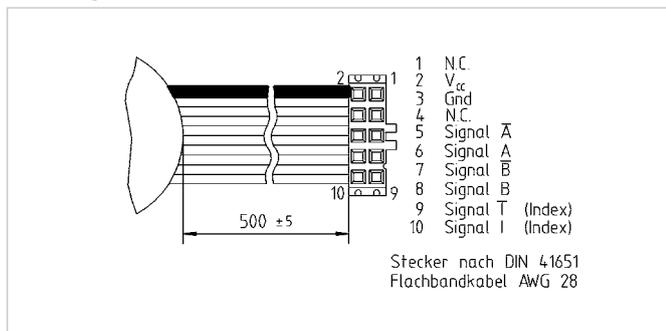
Drehrichtung der Abtriebswelle:

CW (mit Blick von vorne auf die Welle) bei positiver

Spannung an V_{cc+} gegen V_{cc-}

Encoder

Abbildung 26.3



4. Antriebsauslegung

4.1. Auswahlschema und Auslegungsbeispiel

Flussdiagramm zur Systemauswahl

Gleichung 27.1

$$T_1 = T_L + \frac{2\pi}{60} \cdot \frac{(J_{\text{out}} + J_L) \cdot n_2}{t_1}$$

Gleichung 27.2

$$T_2 = T_L$$

$$T_3 = T_L \cdot (T_1 - T_L)$$

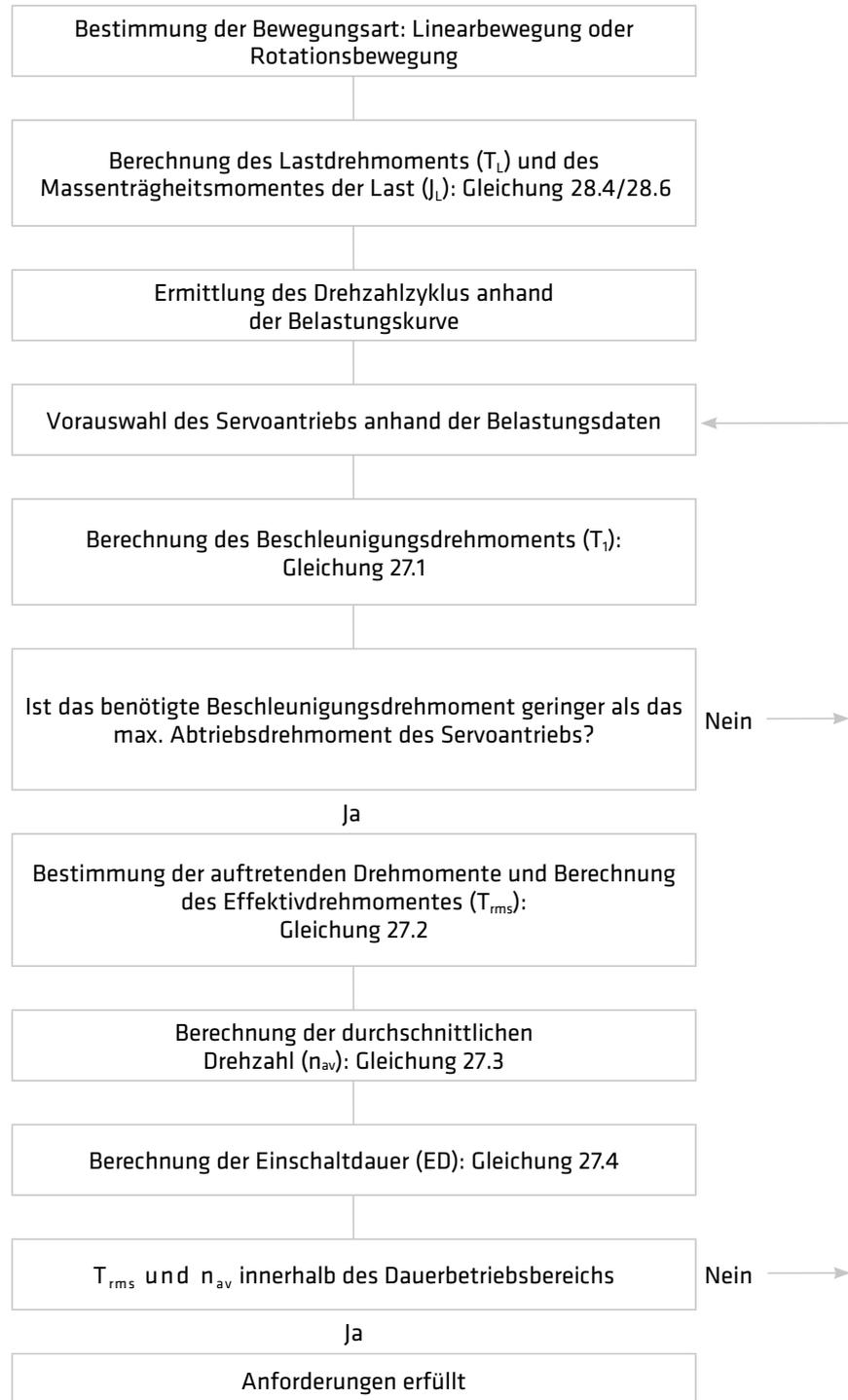
$$T_{\text{rms}} = \sqrt{\frac{T_1^2 \cdot t_1 + T_2^2 \cdot t_2 + T_3^2 \cdot t_3}{t_1 + t_2 + t_3 + t_p}}$$

Gleichung 27.3

$$n_{\text{av}} = \frac{\frac{n_2}{2} \cdot t_1 + n_2 \cdot t_2 + \frac{n_2}{2} \cdot t_3}{t_1 + t_2 + t_3 + t_p}$$

Gleichung 27.4

$$ED = \frac{t_1 + t_2 + t_3}{t_1 + t_2 + t_3 + t_p} \cdot 100 \%$$



HINWEIS

Wir übernehmen gerne Ihre Getriebeauslegung in unserem Haus. Bitte kontaktieren Sie unsere Anwendungsberater.

Bedingungen für die Vorauswahl

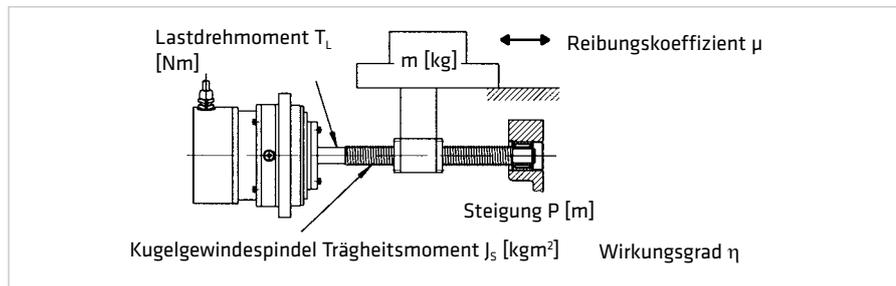
Tabelle 28.1

Last	Bedingung	Tabellierter Wert	Einheit
Max. Drehzahl der Last (n_2)	$\leq n_{\max}$	Max. Drehzahl	$[\text{min}^{-1}]$
Massenträgheitsmoment der Last (J_L)	$\leq 3J_{\text{Out}}^{1)}$	Trägheitsmoment	$[\text{kgm}^2]$

¹⁾ $J_L \leq 3 \cdot J_{\text{Out}}$ wird für hochdynamische Einsatzfälle empfohlen (hohe Dynamik und Genauigkeit).

Lineare Horizontalbewegung

Abbildung 28.2



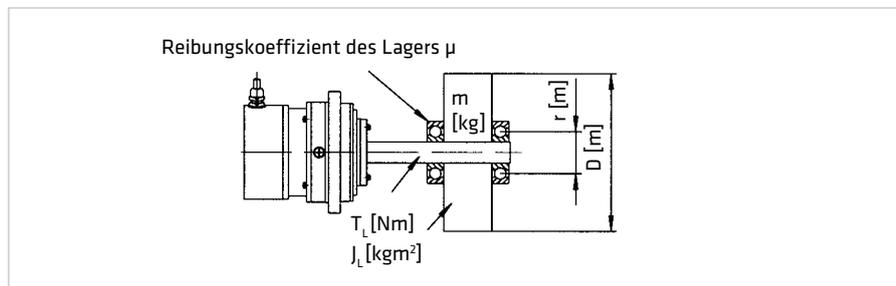
Gleichung 28.3

$$J_L = J_s + m \left(\frac{P}{2\pi} \right)^2 \quad [\text{kgm}^2]$$

$$T_L = \frac{\mu \cdot m \cdot P \cdot g}{2\pi \cdot \eta} \quad [\text{Nm}]$$

Rotationsbewegung

Abbildung 28.4

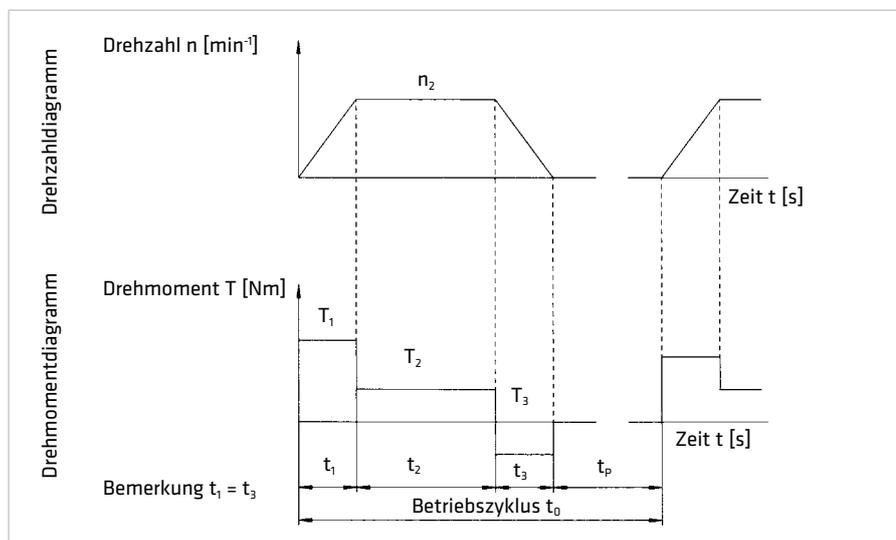


Gleichung 28.5

$$J_L = \frac{m}{8} \cdot D^2 \quad [\text{kgm}^2]$$

$$T_L = \mu \cdot m \cdot g \cdot r \quad [\text{Nm}] \quad g = 9,81 \quad [\text{m/s}^2]$$

Abbildung 28.6



Beispiel einer Antriebsauslegung

Belastungsdaten

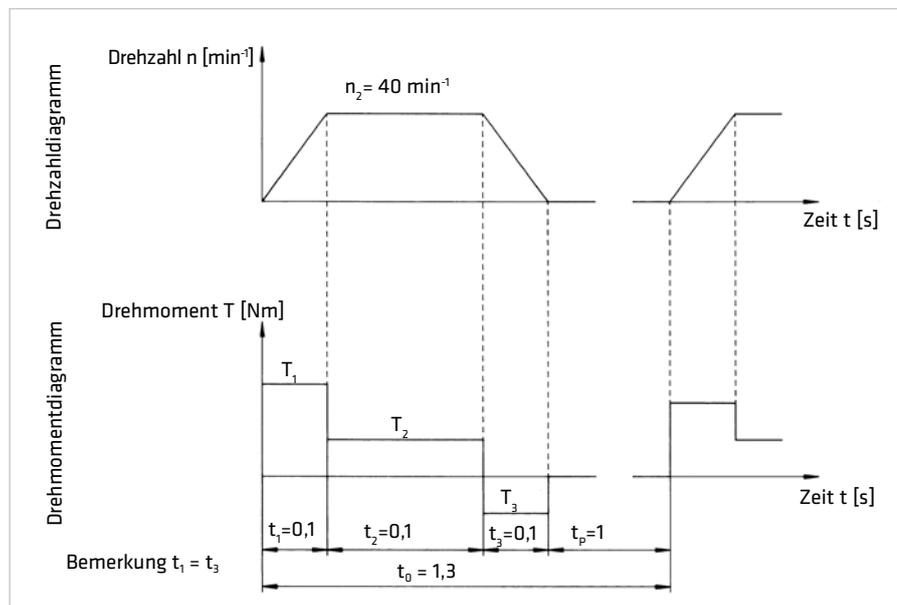
Benötigt wird ein Servoantrieb, der bei einer horizontalen Drehachse eine Masse zyklisch positionieren muss.

Tabelle 29.1

Drehzahl der Last	$n_2 = 40 \text{ [min}^{-1}\text{]}$
Lastdrehmoment (z. B. Reibung)	$T_L = 5 \text{ [Nm]}$
Trägheitsmoment der Last	$J_L = 1,3 \text{ [kgm}^2\text{]}$
Zykluszeiten	
Beschleunigen; Bremsen	$t_1 = t_3 = 0,1 \text{ [s]}$
Fahren mit Arbeitsdrehzahl	$t_2 = 0,1 \text{ [s]}$
Stillstand	$t_p = 1 \text{ [s]}$
Gesamtzykluszeit	$t_0 = 1,3 \text{ [s]}$

Bemerkung: Die Berechnungswerte für die Auslegung müssen auf den Abtrieb des Servoantriebes bezogen werden.

Abbildung 29.2



Antriebsdaten (im Beispiel: FHA-25C-50-L)

Tabelle 29.3

Max. Drehmoment	$T_{\max} = 151 \text{ [Nm]}$
Max. Drehzahl	$n_{\max} = 90 \text{ [min}^{-1}\text{]}$
Massenträgheitsmoment	$J_{\text{out}} = 0,86 \text{ [kgm}^2\text{]}$

Antriebsauswahl

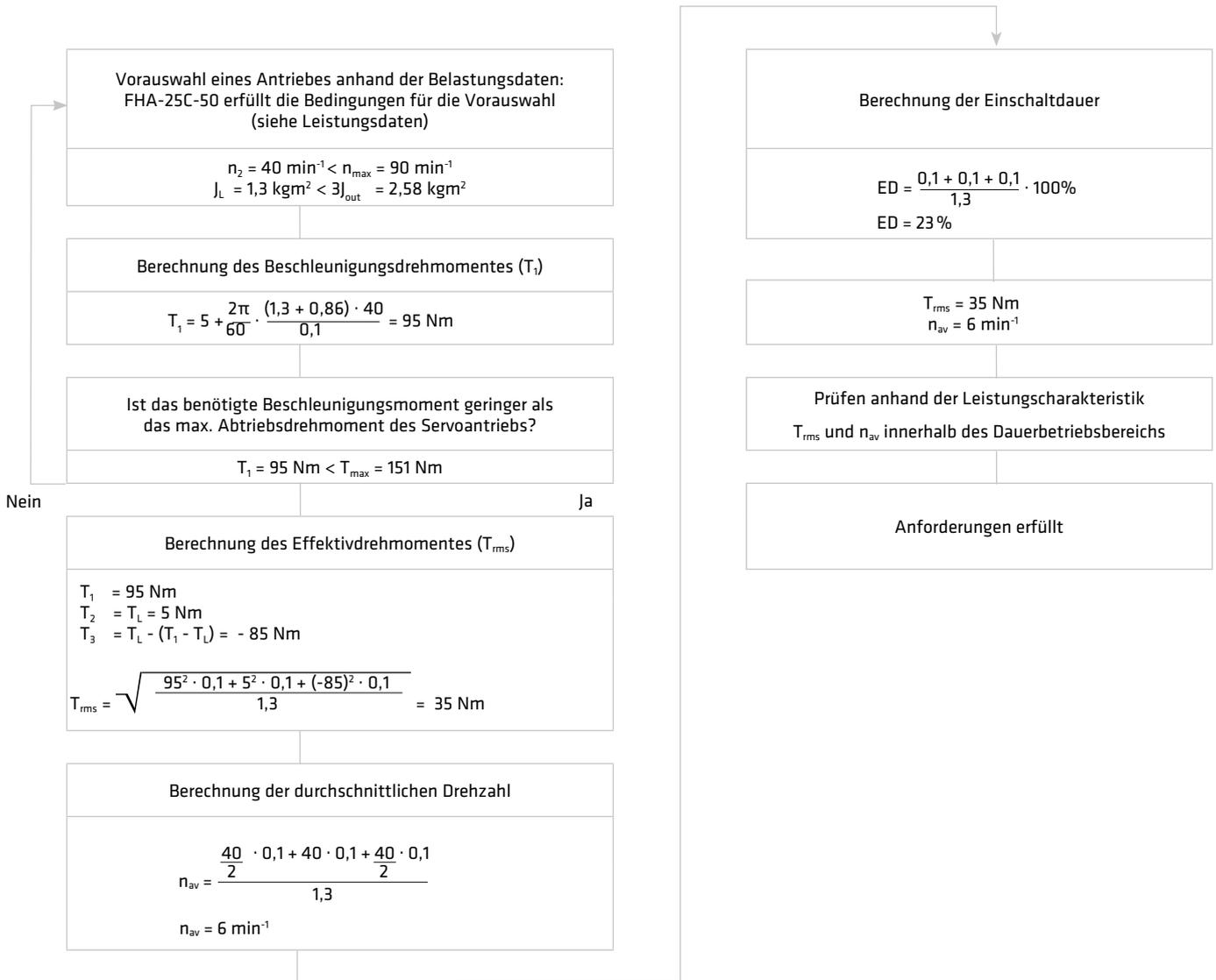
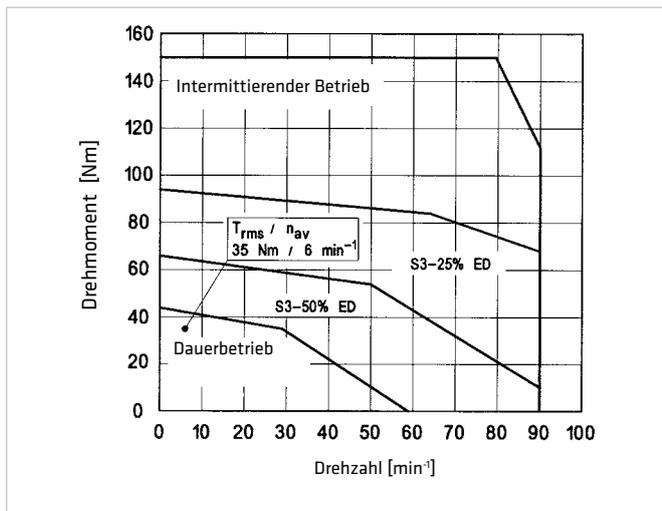


Abbildung 30.1

FHA-25C-50L



min⁻¹ ≙ rpm
ED = 1min.

HINWEIS

Wir übernehmen gerne Ihre Getriebeauslegung in unserem Haus. Bitte kontaktieren Sie unsere Anwendungsberater.

4.2 Ermittlung des Torsionswinkels

Gleichung 31.1

$$T \leq T_1$$
$$\varphi = \frac{T}{K_1}$$

Gleichung 31.2

$$T_1 < T \leq T_2$$
$$\varphi = \frac{T_1}{K_1} + \frac{T - T_1}{K_2}$$

Gleichung 31.3

$$T > T_2$$
$$\varphi = \frac{T_1}{K_1} + \frac{T_2 - T_1}{K_2} + \frac{T - T_2}{K_3}$$

φ = Winkel [rad]

T = Drehmoment [Nm]

K = Steifigkeit [Nm/rad]

Beispiel

$$T = 60 \text{ Nm} \quad K_1 = 6,7 \cdot 10^4 \text{ Nm/rad}$$

$$T_1 = 29 \text{ Nm} \quad K_2 = 1,1 \cdot 10^5 \text{ Nm/rad}$$

$$T_2 = 108 \text{ Nm} \quad K_3 = 1,2 \cdot 10^5 \text{ Nm/rad}$$

$$\varphi = \frac{29 \text{ Nm}}{6,7 \cdot 10^4 \text{ Nm/rad}} + \frac{60 \text{ Nm} - 29 \text{ Nm}}{11 \cdot 10^4 \text{ Nm/rad}}$$

$$\varphi = 7,15 \cdot 10^{-4} \text{ rad}$$

$$\varphi = 2,5 \text{ arc min}$$

Gleichung 31.4

$$\varphi \text{ [arc min]} = w \text{ [rad]} \cdot \frac{180 \cdot 60}{\pi}$$

4.3 Abtriebslager

4.3.1 Lebensdauer

Bei Schwenkbewegungen

Die Lebensdauer bei reinen Schwenkbewegungen (oszillierende Bewegungen) wird mittels Gleichung 32.1 berechnet.

Gleichung 32.1

$$L_{oc} = \frac{10^6}{60 \cdot n_1} \cdot \frac{180}{\varphi} \cdot \left(\frac{C}{f_w \cdot P_c} \right)^B$$

mit:

L_{oc} [h] = Lebensdauer bei reiner Schwenkbewegung

n_1 [cpm] = Anzahl Schwingungen/Minute*

C [N] = Dynamische Tragzahl

P_c [N] = Dynamische Äquivalentlast

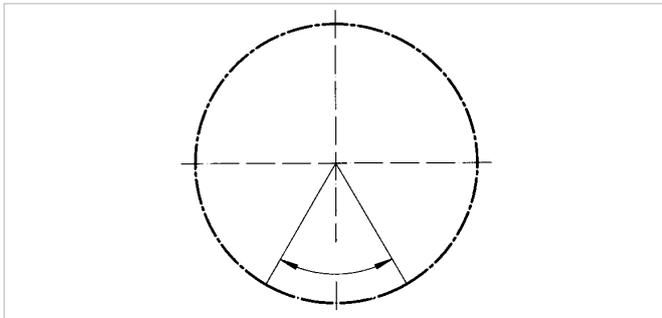
φ [Grad] = Schwenkwinkel

f_w = Betriebsfaktor (Tabelle 33.3)

* eine Schwingung entspricht 2φ

Abbildung 32.2

Schwenkwinkel



Bei Schwenkwinkeln $< 5^\circ$ kann infolge Mangelschmierung Reibkorrosion auftreten. Wir bitten ggf. um Rücksprache.

Lagertyp des gewählten Produkts siehe „Abtriebslagerung“ im entsprechenden Produktkapitel.

Tabelle 32.3

Lagertyp	B
Kreuzrollenlager	10/3
Vierpunktlager	3

Bei kontinuierlichem Betrieb

Die Lebensdauer des Abtriebslagers kann mit Gleichung 32.3 bestimmt werden.

Gleichung 32.4

$$L_{10} = \frac{10^6}{60 \cdot n_{av}} \cdot \left(\frac{C}{f_w \cdot P_c} \right)^B$$

mit:

L_{10} [h] = Lebensdauer

n_{av} [min^{-1}] = durchschnittl. Abtriebsdrehzahl

C [N] = Dynamische Tragzahl

P_c [N] = Dynamische Äquivalentlast

f_w = Betriebsfaktor

Durchschnittliche Abtriebsgeschwindigkeit

$$n_{av} = \frac{|n_1| t_1 + |n_2| t_2 + \dots + |n_n| t_n}{t_1 + t_2 + \dots + t_n + t_p}$$

Tabelle 32.5

Lastbedingungen	f_w
Keine Stöße oder Schwingungen	1 ... 1,2
Normale Belastung	1,2 ... 1,5
Stöße und/oder Schwingungen	1,5 ... 3

Dynamische Äquivalentlast

Gleichung 33.1

$$P_c = x \cdot \left(F_{rav} + \frac{2M}{dp} \right) + y \cdot F_{aav}$$

Gleichung 33.2

$$F_{rav} = \left(\frac{|n_1| \cdot t_1 \cdot (|F_{r1}|)^B + |n_2| \cdot t_2 \cdot (|F_{r2}|)^B + \dots + |n_n| \cdot t_n \cdot (|F_{rn}|)^B}{|n_1| \cdot t_1 + |n_2| \cdot t_2 + \dots + |n_n| \cdot t_n} \right)^{1/B}$$

Gleichung 33.3

$$F_{aav} = \left(\frac{|n_1| \cdot t_1 \cdot (|F_{a1}|)^B + |n_2| \cdot t_2 \cdot (|F_{a2}|)^B + \dots + |n_n| \cdot t_n \cdot (|F_{an}|)^B}{|n_1| \cdot t_1 + |n_2| \cdot t_2 + \dots + |n_n| \cdot t_n} \right)^{1/B}$$

mit:

F_{rav} [N] = Radialkraft

F_{aav} [N] = Axialkraft

d_p [m] = Teilkreis

x = Radialkraftfaktor (Tabelle 33.4)

y = Axialkraftfaktor (Tabelle 33.4)

M = Kippmoment

Tabelle 33.4

Lastfaktoren	x	y
$\frac{F_{aav}}{F_{rav} + 2 \cdot M / dp} \leq 1,5$	1	0,45
$\frac{F_{aav}}{F_{rav} + 2 \cdot M / dp} > 1,5$	0,67	0,67

Abbildung 33.5

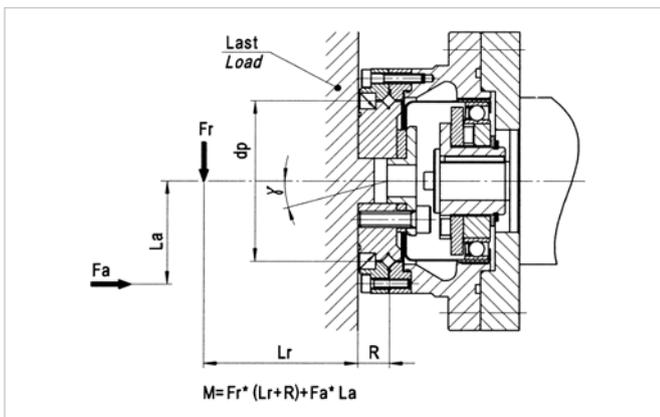
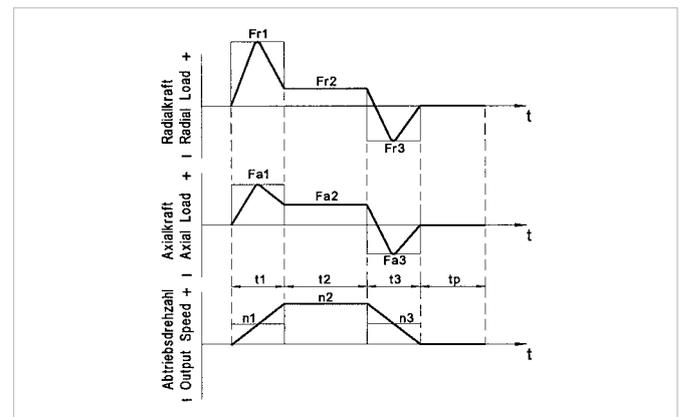


Abbildung 33.6



Hinweis:

F_{rx} entspricht der maximal auftretenden Radialkraft.

F_{ax} entspricht der maximal auftretenden Axialkraft.

t_p stellt die Pausenzeit dar.

4.3.2 Kippwinkel

Der Auslenkungswinkel als Funktion des anliegenden Kippmomentes am Abtriebslager kann mit Gleichung 34.1 berechnet werden:

Gleichung 34.1

$$\gamma = \frac{M}{K_B}$$

mit:

γ [arcmin] = Auslenkungswinkel des Abtriebslagers
 M [Nm] = Anliegendes Kippmoment am Abtriebslager
 K_B [Nm/arcmin] = Kippsteifigkeit des Abtriebslagers

5. Installation und Betrieb

5.1 Transport und Lagerung

Der Transport der Servoantriebe und Motoren sollte grundsätzlich in der Originalverpackung erfolgen.

Werden die Servoantriebe und Motoren nach der Auslieferung nicht gleich in Betrieb genommen, so sind sie in einem trockenen, staub- und erschütterungsfreien Innenraum zu lagern. Sie sollten nicht länger als 2 Jahre bei Raumtemperaturen (+5 °C bis +40 °C) gelagert werden, damit die Fettgebrauchsdauer erhalten bleibt.

INFO

Zugkräfte an den Anschlusskabeln sind zu vermeiden.

5.2 Aufstellung

Beachten Sie die Leistungsdaten und Schutzart und prüfen Sie die Eignung für die Verhältnisse am Einbauort. Durch geeignete konstruktive Maßnahmen ist dafür zu sorgen, dass keine Fremdmedien (Wasser, Bohr-, Kühlemulsion, Späne oder dergleichen) in das Gehäuse eindringen können.

HINWEIS

Die Montage muss ohne Schläge und Druck auf den Antrieb erfolgen.

Der Anbau muss so erfolgen, dass eine ausreichende Ableitung der Verlustwärme gewährleistet ist.

Bei Hohlwellenantrieben dürfen auf das Schutzrohr der Antriebshohlwelle keine Radialkräfte und Axialkräfte wirken.

5.3 Mechanische Installation

Die erforderlichen Angaben zur Last- und Gehäusebefestigung sind in der folgenden Tabelle dargestellt.

Tabelle 35.1

	Symbol [Einheit]	PMA-5A	PMA-8A	PMA-11A	PMA-14A
Montage des Gehäuses					
Anzahl der Schrauben		3	3	4	4
Schraubengröße		M2	M3	M4	M5
Schraubenqualität		8.8	8.8	8.8	8.8
Teilkreisdurchmesser	[mm]	16,4	26	34	40
Anzugsdrehmoment	[Nm]	0,38	1,34	3,0	5,9

HINWEIS

Alle Angaben sind nur gültig für vollständig entfettete Anschlussflächen (Reibungskoeffizient $\mu_k = 0,15$).

Die Anzugsdrehmomente gelten für einen Montageflansch aus hochfestem Aluminium (F47) oder Stahl. Es wird eine minimale Klemmlänge von $1 \times d$ vorausgesetzt.

Die Schrauben sind gegen Lösen zu sichern.

Es wird empfohlen LOCTITE 243 zur Schraubensicherung zu verwenden.

5.4 Elektrische Installation

Alle Arbeiten nur im spannungslosen Zustand der Anlage vornehmen.



GEFAHR

Elektrische Servoantriebe und Motoren haben gefährliche, spannungsführende und rotierende Teile. Alle Arbeiten während dem Anschluss, der Inbetriebnahme, der Instandsetzung und der Entsorgung sind nur von qualifiziertem Fachpersonal auszuführen. EN 50110-1 und IEC 60364 beachten!

Vor Beginn jeder Arbeit, besonders aber vor dem Öffnen von Abdeckungen, muss der Antrieb vorschriftsmäßig freigeschaltet sein. Neben den Hauptstromkreisen ist dabei auch auf eventuell vorhandene Hilfsstromkreise zu achten.

Einhalten der fünf Sicherheitsregeln:

- Freischalten
- Gegen Wiedereinschalten sichern
- Spannungsfreiheit feststellen
- Erden und kurzschließen
- Benachbarte unter Spannung stehende Teile abdecken oder abschränken

Die zuvor genannten Maßnahmen dürfen erst dann zurückgenommen werden, wenn die Arbeiten abgeschlossen sind und der Antrieb vollständig montiert ist. Unsachgemäßes Verhalten kann Personen- und Sachschäden verursachen. Die jeweils geltenden nationalen, örtlichen und anlagespezifischen Bestimmungen und Erfordernisse sind zu gewährleisten.



GEFAHR

Wegen der eingebauten Dauermagnete liegt bei rotierendem Läufer an den Motoranschlüssen Spannung an.

HINWEIS

- Die Anschlussleitungen müssen den Umgebungsbedingungen, Stromstärken, den auftretenden Spannungen und mechanischen Anforderungen angepasst sein.
- Der Schutzleiter muss mit PE verbunden werden.
- Alle Anschlusskabel müssen geschirmt sein. Das Signalkabel muss zusätzlich paarig verseilt sein.
- Steckverbindungen nur in trockenem, spannungslosem Zustand trennen oder verbinden.



HINWEIS

Geber und Sensoren enthalten elektrostatisch gefährdete Komponenten, ESD-Maßnahmen beachten!

5.5 Inbetriebnahme

HINWEIS

Maßgebend für die Inbetriebnahme ist die Herstellerdokumentation der Harmonic Drive AG.

Vor Inbetriebnahme ist zu prüfen, ob

- der Antrieb ordnungsgemäß montiert ist
- alle elektrischen Anschlüsse sowie mechanischen Verbindungen nach Vorschrift ausgeführt sind
- der Schutzleiter bzw. die Schutzerdung ordnungsgemäß hergestellt ist
- eventuell vorhandene Zusatzeinrichtungen (Bremse, ...) funktionsfähig sind
- Berührungsschutzmaßnahmen für bewegte und spannungsführende Teile getroffen sind
- die Grenzdrehzahl n_{max} nicht überschritten wird
- das Regelgerät mit den korrekten Motordaten parametrierung ist
- die Kommutierung korrekt eingestellt ist

⚠ VORSICHT

Die Drehrichtung ist im ungekoppelten Zustand ohne Abtriebsselemente zu kontrollieren. Eventuell vorhandene lose Teile z.B. Passfedern) sind zu entfernen oder zu sichern.

Beim Auftreten von erhöhten Temperaturen, Geräuschen oder Schwingungen ist im Zweifelsfall der Antrieb abzuschalten. Ursache ermitteln, eventuell Rücksprache mit dem Hersteller halten. Schutzeinrichtungen auch im Probebetrieb nicht außer Funktion setzen.

Diese Auflistung könnte unvollständig sein. Weitere Prüfungen könnten notwendig sein.

HINWEIS

Aufgrund der Eigenerwärmung des Antriebs ist nur ein kurzer Probelauf außerhalb des endgültigen Einbauortes und mit relativ geringer Drehzahl zulässig. Typische Richtwerte sind max. 5 Minuten Testdauer (S1-Betrieb) bei einer Motordrehzahl von ca. 1000 min^{-1} .

Oben genannte Richtwerte müssen beachtet werden, um Beschädigungen durch Überhitzung zu vermeiden!

5.6 Überlastschutz

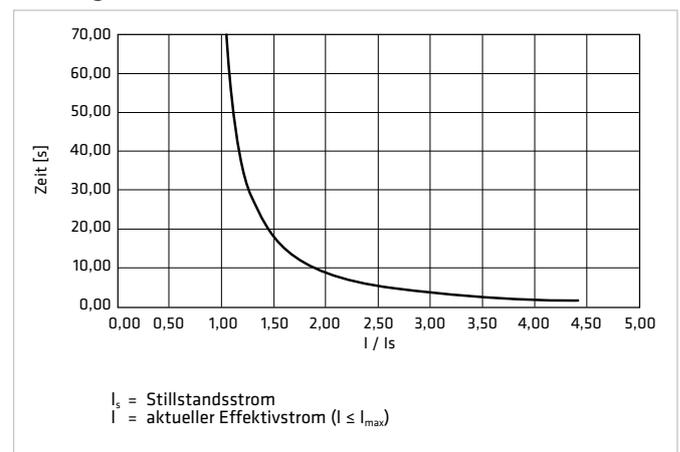
Zum Schutz der Servoantriebe und Motoren vor unzulässigen Temperaturen empfiehlt sich der Schutz der Motorwicklung vor Überlastung durch eine im Regelgerät integrierte I^2t Überwachung.

Nebenstehende Grafik zeigt beispielhaft die Abhängigkeit der Ansprechzeit der I^2t Überwachung vom Überlastfaktor.

Der Überlastfaktor beschreibt das Verhältnis zwischen aktuellem Effektivstrom und zulässigem Stillstandstrom.

Abbildung 371

Überlastungscharakteristik



5.7 Schutz vor Korrosion und das Eindringen von Fremdkörpern

Das Produkt erreicht bei montierten und gesteckten Steckern und Gegensteckern die Schutzart gemäß Tabelle Technische Daten, wenn die Stecker für die o. g. Schutzart geeignet sind, und durch die Umgebungsbedingungen (Flüssigkeiten, Gase, Taubildung) keine Korrosion an den Laufflächen der Radialwellendichtungen hervorgerufen wird. Sonderausführungen können von obiger Schutzart abweichen.

Scharfkantige oder abrasiv wirkende Teile (Späne, Splitter, Staub aus Metall, Mineralien usw.) dürfen nicht mit Radialwellendichtungen in Kontakt kommen.

Ein permanent auf der Radialwellendichtung stehender Flüssigkeitsfilm muss verhindert werden. Infolge wechselnder Betriebstemperaturen entstehen Druckdifferenzen im Antrieb, die zum Einsaugen der auf der Wellendichtung stehenden Flüssigkeit führt.

Eine zusätzliche kundenseitige Wellendichtung oder ein Sperrluftanschluss sind vorzusehen, wenn ein permanent auf dem Wellendichtring stehender Flüssigkeitsfilm nicht verhindert werden kann. Eine Einhausung oder ein Sperrluftanschluss ist vorzusehen, wenn in der Umgebung des Antriebs ständig mit z. B. Ölnebel zu rechnen ist.

HINWEIS

Spezifikation Sperrluft: konstanter Überdruck im Antrieb; die zugeführte Luft muss getrocknet und gefiltert sein, Überdruck max. 10^4 Pa.

5.8 Stillsetzen und Wartung

Bei Störungen, Wartungsmaßnahmen oder zum Stillsetzen der Motoren führen Sie folgende Schritte aus:

1. Beachten Sie die Anweisungen der Maschinendokumentation.
2. Bringen Sie den Antrieb über die maschinenseitigen Steuerkommandos geregelt zum Stillstand.
3. Schalten Sie die Leistungs- und Steuerspannung des Regelgerätes ab.
4. Nur bei Motoren mit Lüftereinheit:
Schalten Sie den Motorschutzschalter für die Lüftereinheit ab.
5. Schalten Sie den Hauptschalter der Maschine ab.
6. Sichern Sie die Maschine gegen unvorhersehbare Bewegungen und gegen Bedienung durch Unbefugte.
7. Warten Sie die Entladezeit der elektrischen Systeme ab und trennen Sie dann alle elektrischen Verbindungen.
8. Sichern Sie Motor und ggf. Lüftereinheit vor der Demontage gegen Herabfallen oder Bewegungen, bevor Sie die mechanischen Verbindungen lösen.



GEFAHR

Lebensgefahr durch elektrische Spannungen.

Arbeiten im Bereich von spannungsführenden Teilen ist lebensgefährlich.

- Arbeiten an der elektrischen Anlage dürfen nur durch Elektrofachkräfte durchgeführt werden. Elektrowerkzeug ist unbedingt notwendig.
- Vor der Arbeit:
 1. Freischalten.
 2. Gegen Wiedereinschalten sichern.
 3. Spannungsfreiheit feststellen.
 4. Erden und kurzschließen.
 5. Benachbarte, unter Spannung stehende Teile abdecken oder abschränken.
- Prüfen Sie vor Arbeitsbeginn mit geeignetem Messgerät, ob an der Anlage noch Teile unter Restspannung stehen (z.B. durch Kondensatoren usw.). Deren Entladezeiten abwarten.



VORSICHT

Verbrennungen durch heiße Oberflächen mit Temperaturen über 100 °C!

Lassen Sie die Motoren vor Beginn der Arbeiten abkühlen. Die in den technischen Daten angegebene thermische Zeitkonstante ist ein Maß für die Abkühlzeit. Abkühlzeiten bis 140 Minuten können erforderlich sein!

Tragen Sie Schutzhandschuhe.
Arbeiten Sie nicht an heißen Oberflächen.



WARNUNG

Personen- und Sachschaden bei Wartungsarbeiten im laufenden Betrieb!

Führen Sie niemals Wartungsarbeiten an laufenden Maschinen durch.
Sichern Sie die Anlage während der Wartungsarbeiten gegen Wiederanlauf und unbefugte Benutzung.

Reinigung

Übermäßiger Schmutz, Staub oder Späne können die Funktion der Motoren negativ beeinflussen, in Extremfällen auch zum Ausfall der Motoren führen. In regelmäßigen Abständen (spätestens nach Ablauf eines Jahres) sollten Sie deshalb die Kühlrippen der Motoren säubern, um eine ausreichend große Wärmeabstrahlungsfläche zu erreichen. Sind die Kühlrippen teilweise mit Schmutz bedeckt ist eine ausreichende Wärmeabfuhr über die Umgebungsluft nicht mehr möglich. Ungenügende Wärmeabstrahlung kann unerwünschte Folgen haben. Die Lagerlebensdauer verringert sich durch Betrieb bei unzulässig hohen Temperaturen (Lagerfett zersetzt sich). Übertemperaturabschaltung trotz Betrieb nach Auswahldaten, weil die entsprechende Kühlung fehlt.

Kontrolle der mechanischen Befestigungen

Kontrollieren Sie in regelmäßigen Abständen die Befestigungsschrauben des Gehäuses und der Last.

6. Außerbetriebnahme und Entsorgung

Die Getriebe, Servoantriebe und Motoren beinhalten Schmierstoffe für Lager und Harmonic Drive® Getriebe sowie elektronische Bauteile und Platinen. Daher muss auf fachgerechte Entsorgung entsprechend der nationalen und örtlichen Vorschriften geachtet werden.

Da Schmierstoffe (Fette und Öle) Gefahrstoffe sind und entsprechend den gültigen Gesundheitsschutzvorschriften behandelt werden sollten, empfehlen wir bei Bedarf das gültige Sicherheitsdatenblatt bei uns anzufordern.

7. Glossar

7.1 Technische Daten

Abstand R [mm]

Distanz zwischen Abtriebslager und Angriffspunkt der Last.

AC-Spannungskonstante k_{EM} [$V_{eff} / 1000min^{-1}$]

Effektivwert der induzierten Motorklemmenspannung bei einer Drehzahl von 1000 min^{-1} und einer Antriebstemperatur von $20 \text{ }^\circ\text{C}$.

Baugröße

1) Antriebe/Getriebe mit Harmonic Drive® Getriebe oder Harmonic Planetengetriebe

Die Baugröße ist abgeleitet vom Teilkreisdurchmesser der Verzahnung in Zoll multipliziert mit 10.

2) Servomotor CHM

Die Baugröße bei den CHM Servomotoren beschreibt das Stillstands Drehmoment in Ncm.

3) Direktantriebe TorkDrive®

Die Baugröße der Baureihe TorkDrive wird durch den Außendurchmesser des Eisenkerns im Stator beschrieben.

Bemessungsdrehmoment T_N [Nm]

Abtriebsdrehmoment mit dem der Antrieb oder Motor bei Nennantriebsdrehzahl kontinuierlich belastet werden kann. Dabei muss der Antrieb oder Motor, abhängig von der Baugröße, auf eine definierte Kühlfläche montiert werden.

Bemessungsdrehzahl n_N [min^{-1}]

Abtriebsdrehzahl, welche bei Belastung des Antriebs oder Motors mit Nenn Drehmoment T_N kontinuierlich auftreten darf. Dabei muss der Antrieb oder Motor, abhängig von der Baugröße, auf eine definierte Kühlfläche montiert werden.

Bemessungsleistung P_N [W]

Abgegebene Leistung bei Bemessungsdrehzahl und Bemessungsdrehmoment.

Bemessungsspannung U_N [V_{eff}]

Anschlussspannung bei Betrieb mit Bemessungsdrehmoment und Bemessungsdrehzahl. Angegeben ist der Effektivwert der Leiterspannung.

Bemessungsstrom I_N [A_{eff}]

Effektivwert des sinusförmigen Stroms bei Belastung des Antriebs mit Bemessungsdrehmoment und Bemessungsdrehzahl.

Bremsenspannung U_{Br} [VDC]

Anschlussspannung der Haltebremse.

Drehmomentkonstante (Abtrieb) $k_{T_{out}}$ [Nm/A_{eff}]

Quotient aus Stillstands Drehmoment und Stillstandsstrom unter Berücksichtigung der Getriebeverluste.

Drehmomentkonstante (Motor) k_{T_M} [Nm/A_{eff}]

Quotient aus Stillstands Drehmoment und Stillstandsstrom.

Durchschnittsdrehmoment T_A [Nm]

Wird das Getriebe mit wechselnden Lasten beaufschlagt, so sollte das durchschnittliche Drehmoment berechnet werden. Dieser Wert sollte den angegebenen Grenzwert T_A nicht überschreiten.

Dynamische Axiallast $F_{A \text{ dyn (max)}}$ [N]

Bei rotierendem Lager maximal zulässige Axiallast, wobei keine zusätzlichen Kippmomente oder Radialkräfte wirken dürfen.

Dynamisches Kippmoment $M_{\text{dyn (max)}}$ [Nm]

Bei rotierendem Lager maximal zulässiges Kippmoment, wobei keine Axial- oder Radialkräfte wirken dürfen.

Dynamische Radiallast $F_{R \text{ dyn (max)}}$ [N]

Bei rotierendem Lager maximal zulässige Radiallast, wobei keine zusätzlichen Kippmomente oder Axialkräfte wirken dürfen.

Dynamische Tragzahl C [N]

Maß für die Last, die ein Abtriebslager aufnimmt, bevor es bei dynamischer Dauerbelastung unnötig schnell bleibenden Schaden erleidet.

Elektrische Zeitkonstante τ_e [s]

Die Zeitkonstante gibt an, in welcher Zeit der Strom 63 % des maximal möglichen Wertes bei konstanter Klemmenspannung erreicht.

Entmagnetisierungsstrom I_E [A_{eff}]

Beginn der Entmagnetisierung der Rotormagnete.

Gewicht m [kg]

Das im Katalog angegebene Gewicht ist das Nettogewicht ohne Verpackung und gilt nur für Standardausführungen.

Haltemoment der Bremse T_{Br} [Nm]

Drehmoment, bezogen auf den Abtrieb, das der Antrieb bei geschlossener Bremse halten kann.

Haltestrom der Bremse I_{HBr} [A_{DC}]

Strom zum Halten der Bremse.

Hohlwellendurchmesser d_H [mm]

Freier Innendurchmesser der axialen durchgängigen Hohlwelle.

Induktivität (L-L) L_{L-L} [mH]

Berechnete Anschlussinduktivität ohne Berücksichtigung der magnetischen Sättigung der Motoraktivteile.

Kippsteifigkeit K_B [Nm/arcmin]

Beschreibt das Verhältnis zwischen anliegendem Kippmoment und dem Kippwinkel am Abtriebslager.

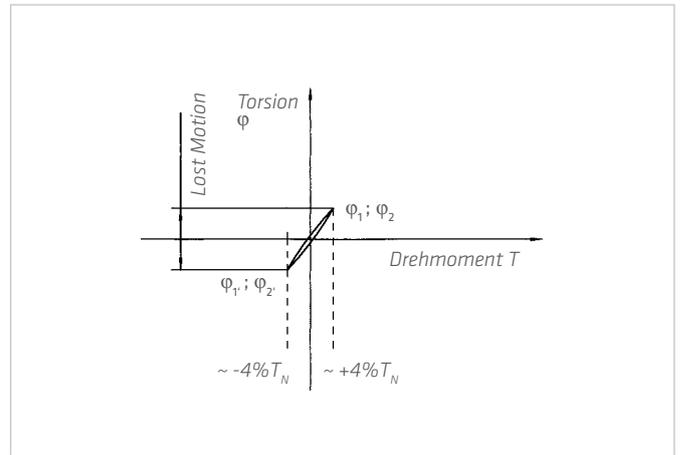
Kollisionsdrehmoment T_M [Nm]

Im Falle einer Not-Ausschaltung oder einer Kollision kann das Harmonic Drive® Getriebe mit einem kurzzeitigen Kollisionsdrehmoment beaufschlagt werden. Die Anzahl und die Höhe dieses Kollisionsdrehmomentes sollten möglichst gering sein. Unter keinen Umständen sollte das Kollisionsdrehmoment während des normalen Arbeitszyklus erreicht werden.

Lost Motion (Harmonic Drive® Getriebe) [arcmin]

Harmonic Drive® Getriebe weisen kein Spiel in der Verzahnung auf. Der Begriff Lost Motion wird verwendet, um die Torsionssteifigkeit im Bereich kleiner Drehmomente zu charakterisieren.

Das Bild zeigt den Verdrehwinkel φ in Abhängigkeit des anliegenden Abtriebsdrehmomentes als Hysteresekurve bei fixiertem Wave Generator. Die Lost Motion Messung wird mit einem Abtriebsdrehmoment von ca. $\pm 4\%$ des Nenndrehmomentes des Getriebes durchgeführt.



Massenträgheitsmoment J [kgm²]

Massenträgheitsmoment des Rotors.

Massenträgheitsmoment J_{in} [kgm²]

Das im Katalog angegebene Massenträgheitsmoment des Getriebes bezieht sich auf den Getriebeeingang.

Massenträgheitsmoment J_{out} [kgm²]

Massenträgheitsmoment bezogen auf den Abtrieb.

Maximale Antriebsdrehzahl (Fettschmierung) $n_{in(max)}$ [min⁻¹]

Maximal zulässige Getriebeeingangsdrehzahl bei Fettschmierung.

Maximale Antriebsdrehzahl (Ölschmierung) $n_{in(max)}$ [min⁻¹]

Maximal zulässige Getriebeeingangsdrehzahl bei Ölschmierung.

Maximale Drehzahl n_{max} [min⁻¹]

Die maximal zulässige Abtriebsdrehzahl. Diese darf aus Erwärmungsgründen nur kurzzeitig während des Arbeitszyklus wirken. Die maximale Abtriebsdrehzahl kann beliebig oft auftreten, solange die kalkulierte Durchschnittsdrehzahl über den Zyklus im zulässigen Dauerbetrieb der Kennlinie liegt.

Maximales Drehmoment T_{max} [Nm]

Gibt die maximal zulässigen Beschleunigungs- und Bremsdrehmomente an. Für hochdynamische Vorgänge steht das maximale Drehmoment kurzfristig zur Verfügung. Das maximale Drehmoment kann durch den im Regelgerät parametrisierten maximalen Strom begrenzt werden. Das maximale Drehmoment kann beliebig oft aufgebracht werden, solange das durchschnittliche Drehmoment innerhalb des zulässigen Dauerbetriebes liegt.

Maximaler Hohlwellendurchmesser $d_{H(max)}$ [mm]

Bei Getrieben mit Hohlwelle gibt dieser Wert den maximalen Durchmesser der axialen Hohlwelle an.

Maximale Leistung P_{max} [W]

Maximale abgegebene Leistung.

Maximale stationäre Zwischenkreisspannung $U_{DC(max)}$ [VDC]

Gibt die für den bestimmungsgemäßen Betrieb des Antriebes maximal zulässige stationäre Zwischenkreisspannung an. Während des Bremsbetriebes kann diese kurzfristig überschritten werden.

Maximalstrom I_{max} [A]

Der Maximalstrom ist der kurzzeitig zulässige Strom.

Mechanische Zeitkonstante τ_m [s]

Die Zeitkonstante gibt an, in welcher Zeit die Drehzahl 63 % des maximal möglichen Wertes bei konstanter Klemmenspannung ohne Last erreicht.

Mittlere Antriebsdrehzahl (Fettschmierung) $n_{av(max)}$ [min⁻¹]

Maximal zulässige durchschnittliche Getriebeeingangsdrehzahl bei Fettschmierung.

Mittlere Antriebsdrehzahl (Ölschmierung) $n_{av(max)}$ [min⁻¹]

Maximal zulässige durchschnittliche Getriebeeingangsdrehzahl bei Ölschmierung.

Motor Bemessungsdrehzahl n_N [min⁻¹]

Drehzahl, welche bei Belastung des Motors mit Nenndrehmoment T_N kontinuierlich auftreten darf. Dabei muss der Motor, abhängig von der Baugröße, auf eine definierte Kühlfläche montiert werden.

Motorklemmenspannung (nur Grundwelle) U_M [V_{eff}]

Erforderliche Grundwellenspannung zum Erreichen der angegebenen Performance. Zusätzliche Spannungsverluste können zu Einschränkung der maximal erreichbaren Drehzahl führen.

Motor maximale Drehzahl n_{max} [min⁻¹]

Die maximal zulässige Motordrehzahl.

Nenndrehmoment T_N [Nm]

Das Nenndrehmoment ist ein Referenzdrehmoment für die Berechnung der Getriebelebensdauer. Bei Belastung mit dem Nenndrehmoment und der Nenndrehzahl erreicht das Getriebe die mittlere Lebensdauer L_{50} . Das Nenndrehmoment T_N wird nicht für die Dimensionierung angewendet.

Nenndrehzahl n_N [min⁻¹], Mechanik

Die Nenndrehzahl ist eine Referenzdrehzahl für die Berechnung der Getriebelebensdauer. Bei Belastung mit dem Nenndrehmoment und der Nenndrehzahl erreicht das Getriebe die mittlere Lebensdauer L_{50} . Die Nenndrehzahl n_N wird nicht für die Dimensionierung angewendet.

[min⁻¹]

Produktreihe	n_N
CobaltLine®, HFUC, HFUS, CSF, CSG, CSD, SHG, SHD	2000
PMG Baugröße 5	4500
PMG Baugröße 8 bis 14	3500
HPC, HPCP, HPN	3000

Öffnungsstrom der Bremse I_{OBr} [A_{DC}]

Strom zum Öffnen der Bremse.

Öffnungszeit der Bremse t_o [ms]

Verzögerungszeit zum Öffnen der Bremse.

Polpaarzahl p []

Anzahl der Paare von magnetischen Polen innerhalb von rotierenden elektrischen Maschinen.

Schließzeit der Bremse t_c [ms]

Verzögerungszeit zum Schließen der Bremse.

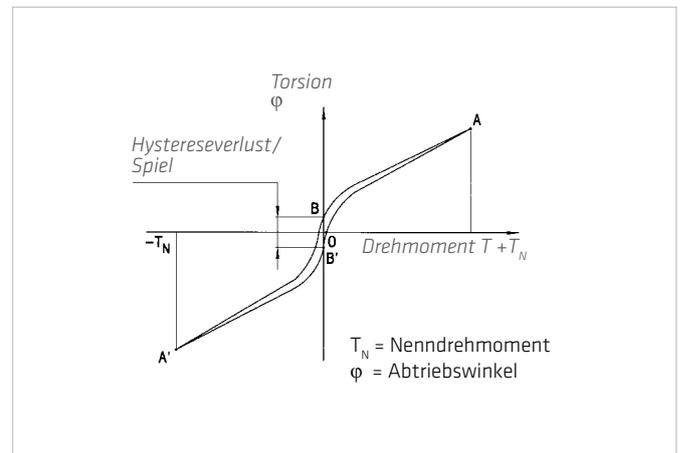
Schutzart IP

Die Schutzart nach EN 60034-5 gibt die Eignung für verschiedene Umgebungsbedingungen an.

Spiel (Beschreibung mittels Hysteresekurve) [arcmin]

Harmonic Planetengetriebe zeigen bei Beaufschlagung mit einem Nenn Drehmoment die in der Hysteresekurve dargestellte Charakteristik. Zur Ermittlung der Hysteresekurve wird bei blockierter Eingangswelle ein Drehmoment an der Abtriebswelle eingeleitet.

Ausgehend von Punkt O, werden nacheinander die Punkte A-B-A'-B'-A angefahren (siehe Abbildung). Der Betrag B-B' wird als Spiel (oder Hystereseverlust) bezeichnet.



Statische Tragzahl C_0 [N]

Maß für die Last, die ein Abtriebslager aufnimmt, bevor es bei statischer Belastung unnötig schnell bleibenden Schaden erleidet.

Statisches Kippmoment M_0 [Nm]

Bei stillstehendem Lager maximal zulässiges Kippmoment, wobei keine Axial- oder Radialkräfte wirken dürfen.

Stillstands Drehmoment T_0 [Nm]

Zulässiges Drehmoment bei stillstehendem Antrieb.

Stillstandsstrom I_0 [A_{eff}]

Effektivwert des Motorstrangstroms zur Erzeugung des Stillstands Drehmomentes.

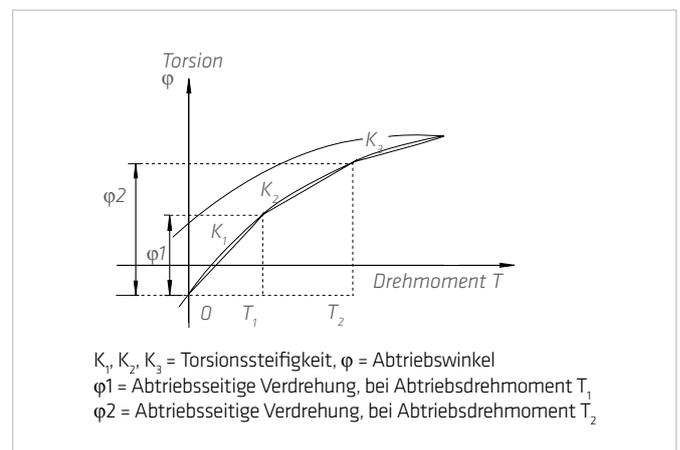
Teilkreisdurchmesser d_p [mm]

Teilkreisdurchmesser des Abtriebslagers.

Torsionssteifigkeit (Harmonic Drive® Getriebe) K_3 [Nm/rad]

Das Maß der elastischen Verdrehung am Abtrieb bei einem bestimmten Drehmoment und blockiertem Wave Generator. Die Torsionssteifigkeit K_3 beschreibt die Steifigkeit oberhalb eines definierten Referenzdrehmomentes. In diesem Bereich ist die Steifigkeit nahezu linear.

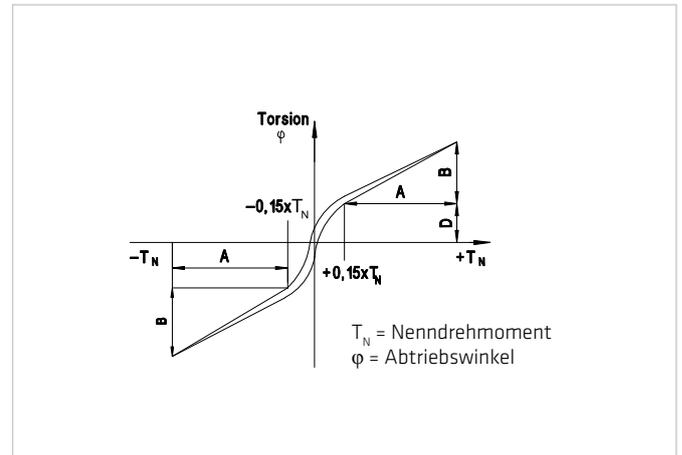
Der angegebene Wert für die Torsionssteifigkeit K_3 ist ein Durchschnittswert, der während zahlreicher Tests ermittelt wurde. Die Grenzdrehmomente T_1 und T_2 sowie Hinweise zur Berechnung des Gesamtverdrehwinkels sind in Kapitel 3 und 4 dieser Dokumentation zu finden.



K_1, K_2, K_3 = Torsionssteifigkeit, φ = Abtriebswinkel
 φ_1 = Abtriebsseitige Verdrehung, bei Abtriebsdrehmoment T_1
 φ_2 = Abtriebsseitige Verdrehung, bei Abtriebsdrehmoment T_2

Torsionssteifigkeit (Harmonic Planetengetriebe) K_3 [Nm/rad]

Das Maß der elastischen Verdrehung am Abtrieb bei einem bestimmten Drehmoment und blockierter Eingangswelle. Die Torsionssteifigkeit der Harmonic Planetengetriebe beschreibt die Verdrehung des Abtriebes oberhalb einem Referenzdrehmoment von 15 % des Nenndrehmomentes. In diesem Bereich ist die Torsionssteifigkeit nahezu linear.



Umgebungstemperatur (Betrieb) [°C]

Gibt den für den bestimmungsgemäßen Betrieb zulässigen Temperaturbereich an.

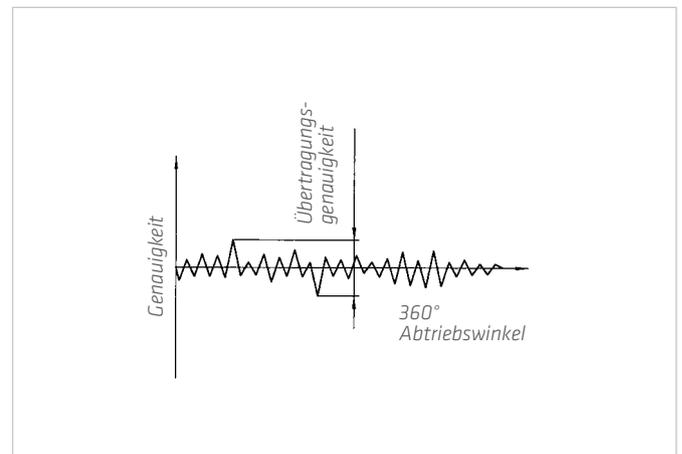
Untersetzung i []

Die Untersetzung ist das Verhältnis von Antriebsdrehzahl zu Abtriebsdrehzahl.

Hinweis für Harmonic Drive® Getriebe: Bei der Standardausführung ist der Wave Generator das Antriebselement, der Flexspline das Abtriebselement und der Circular Spline am Gehäuse fixiert. Da sich die Drehrichtung von Antrieb (Wave Generator) zu Abtrieb (Flexspline) umkehrt, ergibt sich eine negative Untersetzung für Berechnungen, bei denen die Drehrichtung berücksichtigt werden muss.

Übertragungsgenauigkeit [arcmin]

Die Übertragungsgenauigkeit eines Getriebes beschreibt den absoluten Positionsfehler am Abtrieb. Die Messung erfolgt während einer vollständigen Umdrehung des Abtriebselementes mit Hilfe eines hochauflösenden Messsystems. Eine Drehrichtungsumkehr erfolgt nicht. Die Übertragungsgenauigkeit ist definiert als die Summe der Beträge der maximalen positiven und negativen Differenz zwischen theoretischem und tatsächlichem Abtriebswinkel.

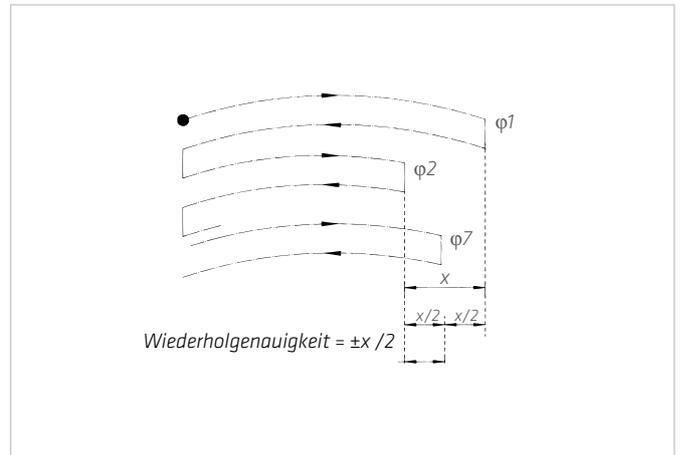


Wiederholbares Spitzendrehmoment T_R [Nm]

Gibt die maximal zulässigen Beschleunigungs- und Bremsdrehmomente an. Während des normalen Arbeitszyklus sollte das wiederholbare Spitzendrehmoment T_R nicht überschritten werden.

Wiederholgenauigkeit [arcmin]

Die Wiederholgenauigkeit eines Getriebes beschreibt die Positionsabweichung, die beim wiederholten Anfahren eines Sollwertes aus jeweils der gleichen Drehrichtung auftritt. Die Wiederholgenauigkeit ist definiert als die Hälfte der maximalen Abweichung, versehen mit einem \pm Zeichen.



Widerstand (L-L, 20 °C) R_{L-L} [Ω]

Wicklungswiderstand gemessen zwischen zwei Leitern bei einer Wicklungstemperatur von 20 °C. Die Wicklung ist in Sternschaltung ausgeführt.

7.2 Kennzeichnung, Richtlinien und Verordnungen

CE-Kennzeichnung

Mit der CE-Kennzeichnung erklärt der Hersteller oder EU-Importeur gemäß EU-Verordnung, dass das Produkt den geltenden Anforderungen, die in den Harmonisierungsrechtsvorschriften der Gemeinschaft über ihre Anbringung festgelegt sind, genügt.



REACH-Verordnung

Die REACH-Verordnung ist eine EU-Chemikalienverordnung. REACH steht für Registration, Evaluation, Authorisation and Restriction of Chemicals, also für die Registrierung, Bewertung, Zulassung und Beschränkung von Chemikalien.



RoHS EG-Richtlinie

Die RoHS EG-Richtlinie zur Beschränkung der Verwendung bestimmter gefährlicher Stoffe in Elektro- und Elektronikgeräten regelt die Verwendung von Gefahrstoffen in Geräten und Bauteilen.





Deutschland
Harmonic Drive AG
Hoenbergstraße 14
65555 Limburg/Lahn

T +49 6431 5008-0
F +49 6431 5008-119

info@harmonicdrive.de
www.harmonicdrive.de



Technische Änderungen vorbehalten.