Typ *Type*			MH2								MH3								MH4						MH5							
			0025		0050		0070		0090		0080		0160		0270		0350		0370		0570		0780		1050		1350		1700		2500	
Dauerstillstandsmoment *Stall Torque*	M_0	Nm	0,26		0,53		0,74		0,95		0,95		1,9		3,25		4,2		4,1		6,3		8,6		11,6		14,9		18,7		27,3	
DC Bus Spannung *DC Bus Voltage*	U_{dc}	V	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560	320	560
Nenndrehzahl *Rated Speed*	N_n	min^{-1} *rpm*	4500		4500		4500		4500		3000		3000		3000		3000		3000		3000		3000		3000		3000		3000		3000	
Dauerstillstandsstrom *Stall Current*	I_0	A	0,70	0,42	1,26	0,73	1,66	0,96	2,10	1,31	1,47	1,32	2,80	1,66	4,30	2,40	4,80	3,00	6,00	3,40	9,13	4,77	11,2	6,4	17,3	10,4	20,1	12,5	27,9	16,4	32,4	19,0
Drehmomentkonstante *Torque Constant*	K_T	Nm/A	0,37	0,62	0,42	0,73	0,45	0,78	0,45	0,73	0,65	0,72	0,69	1,14	0,76	1,34	0,88	1,42	0,67	1,19	0,69	1,32	0,77	1,34	0,67	1,12	0,74	1,19	0,67	1,14	0,84	1,44
Nennleistung *Nominal Power*	P_n	W	110		210		315		395		270		500		910		970		1000		1440		1910		2640		3420		4490		6600	
Rotorträgheitsmoment *Moment of Inertia*	J_m	$kgcm^2$	0,06		0,08		0,10		0,12		0,5		0,7		1,1		1,5		1,7		2,6		3,5		6,8		8,3		11,0		15,3	
Elektrische Zeitkonstante *Electrical Time Constant*	T_{el}	ms	1,7		2,0		2,0		2,3		3,1		3,9		4,7		5,7		8,5		9,9		10,3		16,0		16,8		18,3		21,0	

Synchron-Servomotoren

Moderne „Motor-Kalttechnologie“ reduziert die Motortemperatur. Dies bedeutet deutlich mehr Antriebsleistung als bei vergleichbaren Motorabmessungen.

Ein weiterer Nebeneffekt dieser Motor-Kalttechnologie ist der um ca. 1/3 vergrößerte Dynamikkoeffizient

$Dk = \frac{Mdo}{Jm}$

Die Highlights dieser „Small Motors“ entstehen durch 10-poligen Stator mit Polwickeltechnik (MH2 = 6-poliger Stator).

Anwendungsschwerpunkte dieser Motoren sind alle Dynamik-Applikationen, z. B. Verpackungs- und Textilmaschinen, Handling, Halbleiterindustrie, Bestückungseinrichtungen u.v.m.

Eigenschaften

- durch kompaktes Design hohe Performance
- hoher Dynamikkoeffizient erweitert die Einsatzmöglichkeiten
- 2-polige Resolver-Rückführung
- Schutzart IP65
- Drehmoment-Welligkeit (Cogging) in low noise-Ausführung

Optionen

- Haltebremse
- IP67
- Passfeder
- andere Gebersysteme
- UL
- Flanschdose abgewinkelt / abgewinkelt drehbar

Synchronous Servomotors

Up-to-date “Motor-Cold Technology“ reduces the motor temperature. This means a considerable increase of driving force compared with comparable motor sizes.

An additional effect of this Motor-Cold Technology is the expansion of the dynamic-range coefficient by approx.1/3

$Dk = \frac{Mdo}{Jm}$

The highlights of these small motors result from the 10 pole stator with pole winding technology (MH2 = 6-pole stator).

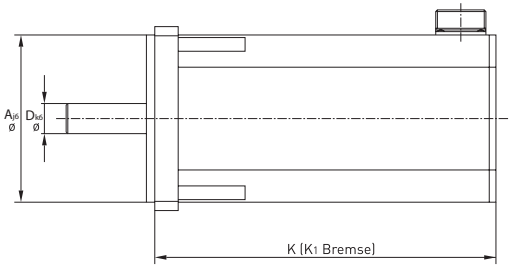
Mainly use of these motors are all dynamic applications like packing and textiles machinery, handling, semiconductor industry, feeding systems a.s.o.

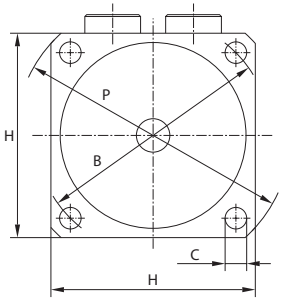
Essential characteristics

- *high performance due to compact design*
- *high dynamic-range coefficient extends number of possible applications*
- *2-pole resolver feedback*
- *degree of protection IP65*
- *cogging in low noise quality*

Options

- *holding brake*
- *IP67*
- *keyway*
- *encoder systems*
- *UL*
- *Connectors angled / angled, turnable*





Abmessungen *Dimensions*	A_{j6}	B	D_{k6}	H	K	K1	P	C
MH2-0025	40	63	9	55	67	105	74	5,8
MH2-0050	40	63	9	55	82	120	74	5,8
MH2-0070	40	63	9	55	97	135	74	5,8
MH2-0090	40	63	9	55	112	150	74	5,8
MH3-0080	80	100	14	86	95	135	115	7,0
MH3-0160	80	100	14	86	113	153	115	7,0
MH3-0270	80	100	14	86	149	189	115	7,0
MH3-0350	80	100	14	86	185	225	115	7,0
MH4-0370	95	115	19	98	125	166	130	9,0
MH4-0570	95	115	19	98	155	196	130	9,0
MH4-0780	95	115	19	98	185	226	130	9,0
MH5-1050	130	165	24	142	173	224	188	12,0
MH5-1350	130	165	24	142	201	252	188	12,0
MH5-1700	130	165	24	142	231	282	188	12,0
MH5-2500	130	165	24	142	291	342	188	12,0