

ForTorque[®] FT01-16 u. FT01-20 - die Schwenk-Knirpse für Kleinraum-Automatationen - servoelektrische miniturisierte Schwenk-Drehmodule

Die FT01-16 und FT01-20 **ForTorque[®]** Schwenk-Drehmodule sind miniaturisierte und hochdynamische Positionier-Drehachsen für die Handhabungstechnik und Montageautomation. Ausgerüstet sind sie mit einem hoch drehenden AC-Servoantrieb und einem hoch untersetzten Getriebe. Die beiden Module stellen von ihren Leistungen, ihrer Kompaktheit und ihrem Gewicht eine ideale Ergänzung zu unseren **QuickLab[®]** Linearmotor-Aktuatoren dar und sind mit den passenden Anbausätzen zu dieser Aktuatorenfamilie mechanisch kompatibel. Alle unsere FT01 Module sind für endlos drehende Anwendungen und für Anwendungen zur absoluten Winkelpositionierung geeignet. Der kundenseitige Anbau eines Referenzschalters zur Achsinitialisierung ist vorbereitet.



Eigenschaften **ForTorque[®] Schwenk-Drehmodule**

- Schwenk-Drehmodule mit AC-Servoantrieb und hoch untersetztem Getriebe
- sehr kleine, schlanke und sehr leichte Bauform
- Drehwinkel, Drehzahl, Winkelbeschleunigung und Drehmoment programmierbar
- Drehmoment über den Motorstrom auswertbar
- Drehmomente bis 0,62 Nm, Drehzahlen bis 280 UPM
- ideal bei großen Fremdträgheitsmomenten einsetzbar
- kompatibel zu unserer **QuickLab[®]** Serie
- elektrisch ansteuerbar mit **LinMot[®]** Positioniercontroller

Daten **ForTorque[®] Schwenk-Drehmodule FT01-1643 und FT01-2043**

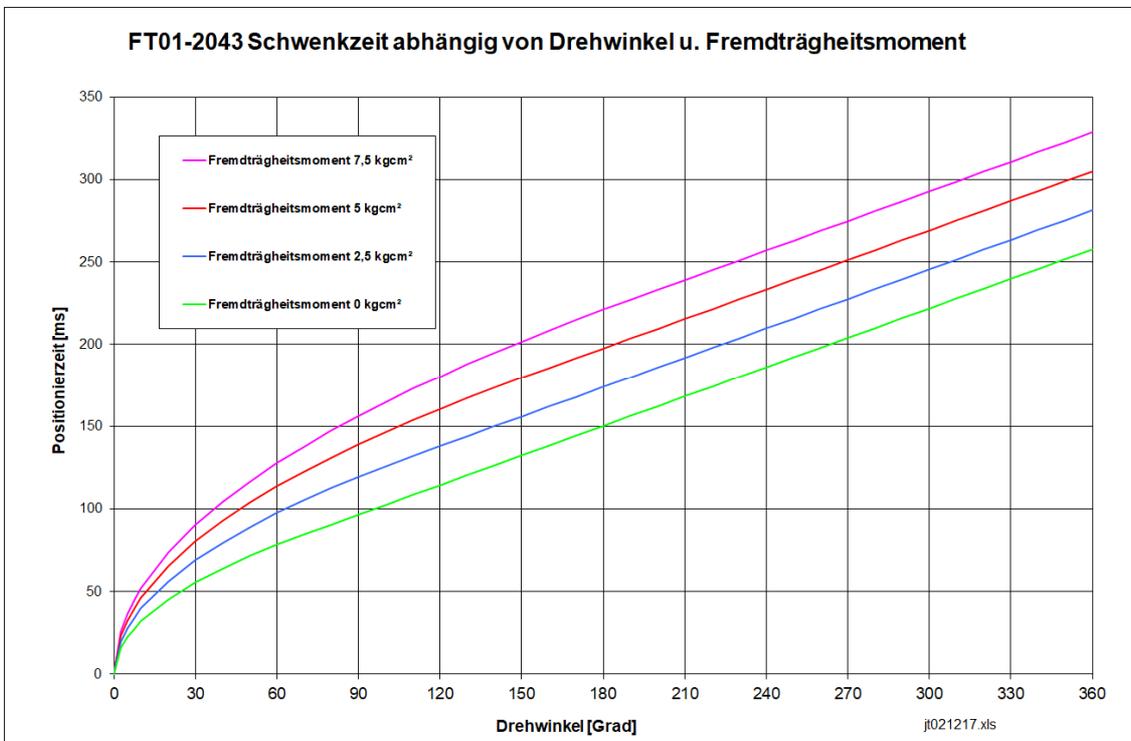
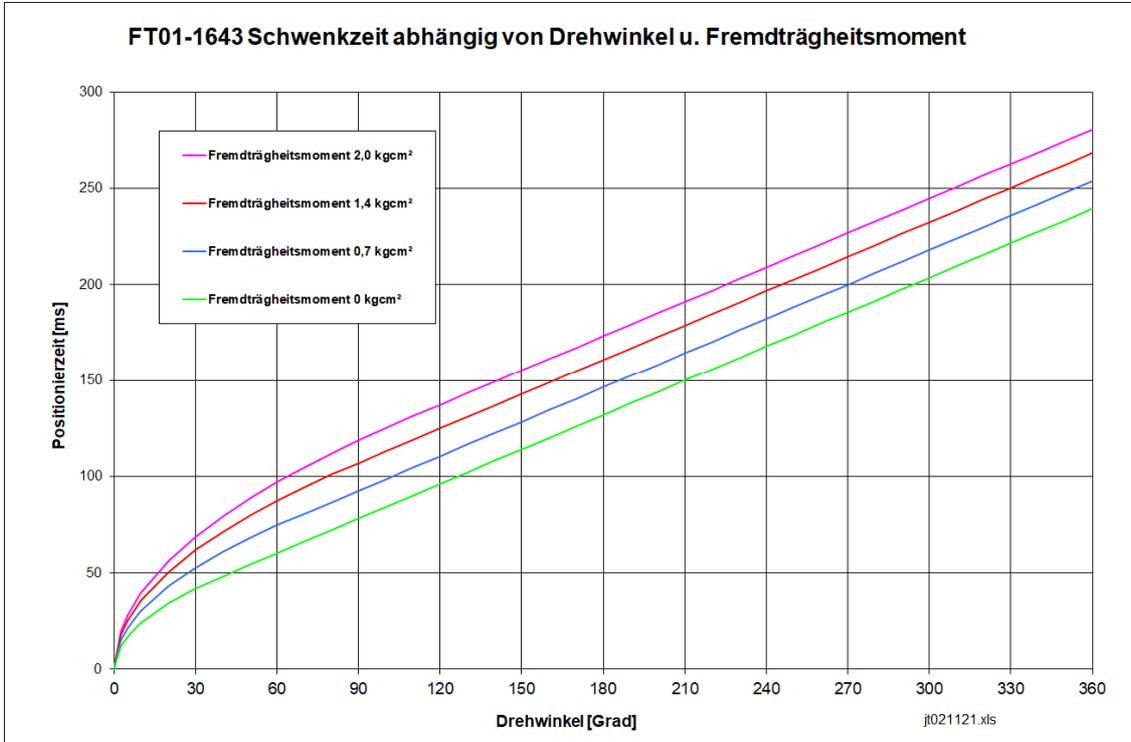
Type	FT01-1643	FT01-2043
Betriebsdaten		
Durchmesser am Abtrieb [mm]	16	20
Drehwinkel	+/- unendlich	
Spitzen- / Dauermoment M_2 [Nm]	0,3 / 0,14	0,62 / 0,3
einmaliges Kollisionsmoment M_2 [Nm]	0,45	1,0
Drehzahl n_2 Spitze / Dauer [UPM]	280 / 140	280 / 256
Winkelgeschwindigkeit Spitze / Dauer [Grad/s]	1.680 / 840	1.680/ 1.536
max. Winkelbeschleunigung [Grad/s ²]	68.700	39.000
Fremdträgheitsmoment empfohlen [kgcm ²]	< 2	< 7,5
Lastmasse empfohlen [Gramm]	< 100	< 200

Daten *ForTorque*® Schwenk-Drehmodule FT01-1643 und FT01-2043 Fortsetzung

Type	FT01-1643	FT01-2043
Betriebsdaten		
Trägheitsmoment Motor-Rotor [kgcm ²]	0,00054	0,00195
Getriebeuntersetzung	43	43
Getriebespiel am Abtrieb unbelastet [Winkelminuten]	< 60	< 60
max. Kräfte am Abtrieb mittig axial / radial [N]	5 / 30	20 / 75
max. Durchmesser / Länge (ohne Anschlüsse) [mm]	16 / 69	20 / 80
Gewicht [Gramm]	65	114
Betriebstemperatur [°C]	- 10° bis + 125°	
Schutzart	IP 20	
Befestigung	Klemmflansch	

STEP-Dateien auf Anfrage!

Dynamische Daten *ForTorque*® Schwenk-Drehmodule FT01-1643 und FT01-2043



Elektrische Daten und Anschlüsse *ForTorque*® Schwenk-Drehmodule FT01

Type	FT01-1643	FT01-2043
Betriebsdaten		
Drehmomentkonstante Servomotor [mNm/A]	7,08	12,2
max. Phasenstrom [A]	0,98	1,2
Phasendauerstrom [A]	0,466	0,6
max. ZK-Spannung [VDC]	75	
Anschluss Servomotor	Kabelabgang 185 mm lang nicht schlepptauglich	

Anschluss Servomotor		Ansicht von der Steckseite
Kupplung 12polig (m)		
Kontakt-Nr.	Signal	
1	GND	
2	NC	
3	+ 5 VDC	
4	Phase A	
5	Phase B	
6	Phase C	
7	Hall A	
8	Hall B	
9	Hall C	
10	NC	
11	NC	
12	NC	
Gehäuse		

Passende Positioniercontroller		
Fabrikate		
LinMot®	FAULHABER®	TECHNOSOFT®

Verfügbare Schnittstellen				
RS 232	PROFIBUS DP	DeviceNet	CANopen	EtherCAT
RS 485	PROFIBUS PA	EtherNet/IP	ETHERNET POWERLINK	SERCOS Interface

Zubehör und Optionen

- Anbausätze passend zu unseren **QuickLab**®-Modulen
- Positioniercontroller mit allen gängigen Feldbusschnittstellen
- Controller für die sichere Maschinensteuerung mit STO nach Kategorie 3 u. PL 'd'
- Controller vorparametriert
- Kabelsätze

LinMot® ist das eingetragene Warenzeichen der Firma NTI AG LinMot!
 Technische Änderungen vorbehalten!
 Stand: 01.04.2022 - js021221.doc