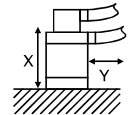


Caractéristiques techniques des servomoteurs de la série HG-JR(B) en version à 200 V

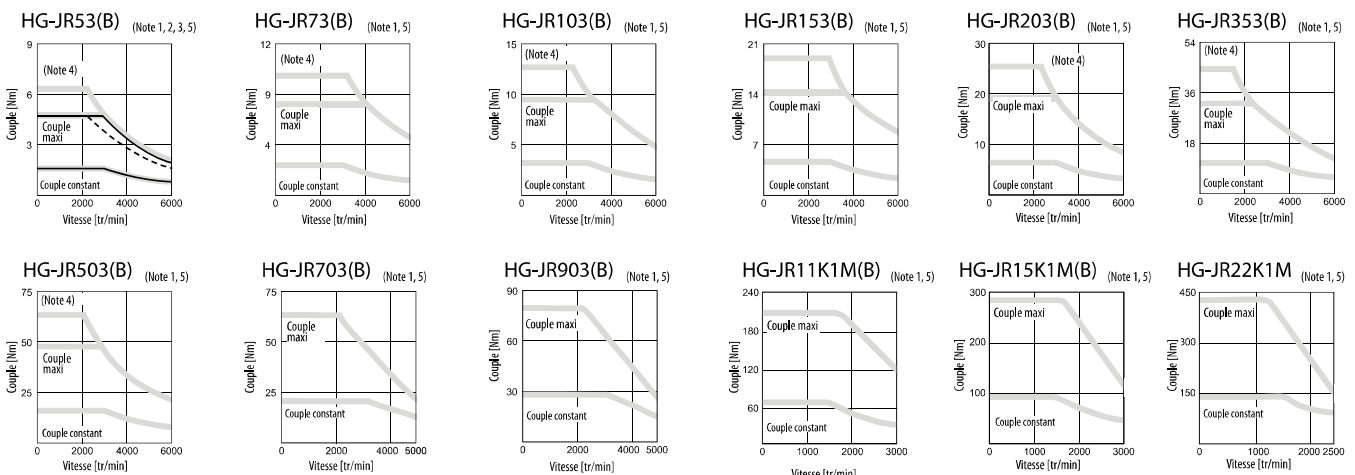
Servomoteurs

Servomoteur	HG-JR 53(B) ⑥	HG-JR 73(B) ⑥	HG-JR 103(B) ⑥	HG-JR 153(B) ⑥	HG-JR 203(B) ⑥	HG-JR 353(B) ⑥	HG-JR 503(B) ⑥	HG-JR 703(B) ⑥	HG-JR 903(B) ⑥	HG-JR 11K1M(B) ⑥	HG-JR 15K1M(B) ⑥	HG-JR 22K1M ⑥	
Servo amplificateurs utilisables ①	MR-J4□A/B/GF/TM												
Puissance apparente ①	[kVA]	1,0	1,3	1,7	2,5	3,5	5,5	7,5	10	13	16	22	33
Service continu ②	Puissance de sortie nominale [kW]	0,5	0,75	1,0	1,5	2,0	3,3	5,0	7,0	9,0	11	15	22
	Couple nominal [Nm]	1,6	2,4	3,2	4,8	6,4	10,5	15,9	22,3	28,6	70	95,5	140
Couple maximal ②	[Nm]	4,8	7,2	9,6	14,3	19,1	32,0	47,7	66,8	85,8	210	286	420
Vitesse nominale	[t/min]	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	1500	1500	1500
Vitesse maximale	[t/min]	6000	6000	6000	6000	6000	6000	6000	5000	5000	3000	3000	2500
Vitesse admissible maximale	[t/min]	6900	6900	6900	6900	6900	6900	6900	5750	5750	3450	3450	2875
Capacité de rendement dynamique	[kW/s]	16,7	27,3	38,2	60,2	82,4	83,5	133	115	147	223	290	401
Courant nominal ②	[A]	3,0	5,6	5,6	11	11	17	27	34	41	61	76	99
Courant maximal	[A]	9,0	17	17	32	32	51	81	103	134	200	246	315
Moment d'inertie J [$\times 10^{-4}$ kg m ²]	Standard	1,52	2,09	2,65	3,79	4,92	13,2	19,0	43,3	55,8	220	315	489
	Avec frein de parking électromagn.	2,02	2,59	3,15	4,29	5,42	15,4	21,2	52,9	65,4	240	336	—
Cycles de freinage de la résistance de freinage optionnelle ② ③	[1/min]	67	98	76	271	206	73	68	56	204	143	162	104
Rapport recommandé pour le moment de charge/ moment d'inertie de l'arbre du servomoteur		Moins de 10 fois le moment d'inertie du servomoteur ③											
Détecteur de vitesse/de position		Codeur/résolution: 4194304 impulsions/tr (22 bit)											
Structure		Auto-refroidissement (degré de protection: IP67) ④											Refroidissement par ventilateur (degré de protection: IP44) ④
Conditions ambiantes	Température ambiante	Service: 0–40 °C (sans gel); Stockagee: –15–70 °C (sans gel)											
	Humidité de l'air relative	Service: 80 % maxi (sans condensation); Stockage: 90 % maxi (sans condensation)											
	Environnement	Montage dans des pièces fermées (sans exposition directe aux rayons du soleil); pas de gaz agressifs ni inflammables, pas de nuage d'huile, pas de poussière											
	Altitude d'installation/ résistance aux vibrations ⑤	Maxi 1000 m d'altitude; X: 24,5 m/s ² ; Y: 24,5 m/s ²						Maxi 1000 m d'altitude; X: 24,5 m/s ² ; Y: 29,4 m/s ²			Maxi 1000 m d'altitude; X: 24,5 m/s ² ; Y: 24,5 m/s ²		
Poids [kg]	Moteur standard ⑥	3,0	3,7	4,5	5,9	7,5	13	18	29	36	62	86	120
Référence de commande	Ref.												
	sans freins WOC ⑥	261539	261540	261541	261542	261543	261544	261545	261546 8	261547 8	261557 ⑥	261558 ⑥	261559 ⑥
		289424	289425	289426	289427	289428	289429	289430	289431	289432	289460	289461	289462

- ① La puissance apparente d'entrée est influencée par l'impédance de la source de tension.
- ② La puissance de freinage fournie lors de la réponse de l'unité de freinage est la puissance de freinage admissible lorsque le servomoteur sans charge est freiné, de la vitesse nominale à l'arrêt. Si le moteur est chargé, la valeur dans le tableau doit être multipliée par $1/(m+1)$ (m =inertie de la charge/inertie du moteur). Si la vitesse nominale a été dépassée, la puissance de freinage est proportionnellement inverse à (vitesse réelle/vitesse nominale)². Si la vitesse ou la puissance régénératrice est constante (pour les charges verticales), le rendement thermique doit être déterminé. Le rendement thermique ne doit pas être supérieur à la puissance régénératrice admissible. Pour plus d'informations sur la puissance régénératrice, reportez-vous à la section « Options et accessoires externes » dans ce catalogue. Un logiciel d'analyse de la puissance permet de calculer la résistance régénératrice optimale pour le système individuel.
- ③ Contactez votre revendeur Mitsubishi Electric lorsque le rapport inertie de la charge/inertie du moteur dépasse les valeurs du tableau.
- ④ La traversée de l'arbre moteur est exclue.
- ⑤ Le diagramme de droite illustre les directions où agissent les vibrations. La valeur indique la résistance maxi admissible aux vibrations. Comme à l'arrêt, les paliers sont soumis à une charge ponctuelle, évitez des vibrations qui sont supérieures à la moitié de la valeur indiquée.
- ⑥ La référence du produit et le poids des servomoteurs avec frein de parking électromagnétique se trouvent à la page 28.
- ⑦ Le couple maximal des moteurs HG-JR534(B)–HG-JR5034(B) augmente de 300 % à 400 % lorsque vous utilisez un servo amplificateur de la classe de puissance suivante.
- ⑧ Pour le délai de livraison de cet article, veuillez contacter votre revendeur Mitsubishi Electric.



Caractéristique du couple des servomoteurs de la série HG-JR

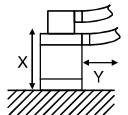


- Notes:
- 1 — Triphasé sous 200 V CA.
 - 2 — Monophasé sous 200 V CA.
 - 3 — Monophasé sous 230 V CA.
 - 4. Cette valeur est applicable quand le couple est augmenté au maximum. Consulter les combinaisons de servomoteurs série HG-JR et de servo amplificateurs (catégorie 200 V) pour augmentation du couple maximum à 400 % du couple nominal.
 - 5. Le couple chute quand la tension d'alimentation est inférieure à la valeur spécifiée.

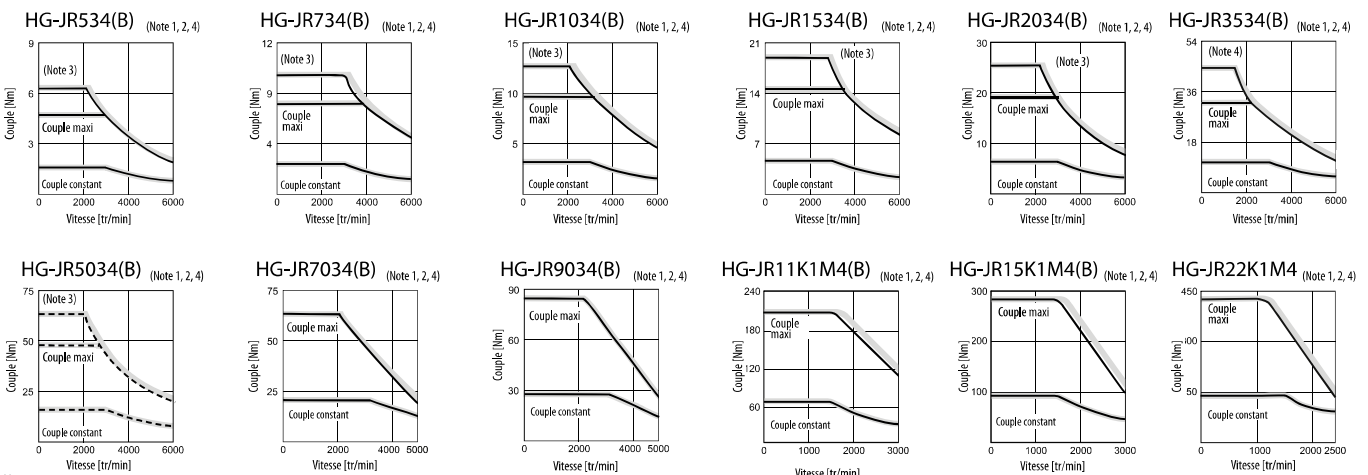
Caractéristiques techniques des servomoteurs de la série HG-JR(B) en version à 400 V

Servomoteur	HG-JR 534(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 734(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 1034(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 1534(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 2034(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 3534(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 5034(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 7034(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 9034(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 11K1M4(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 15K1M4(B) ⁽⁶⁾	HG-JR 22K1M4 ⁽⁶⁾
Servo amplificateurs utilisables	MR-J4□□A4/B4/GF4/TM4											
Puissance apparente ⁽¹⁾	[kVA]											
Service continu ⁽²⁾	Puissance de sortie nominale [kW]											
	Couple nominal [Nm]											
Couple maximal ⁽²⁾	[Nm]											
Vitesse nominale	[t/min]											
Vitesse maximale	[t/min]											
Vitesse admissible maximale	[t/min]											
Capacité de rendement dynamique	[kW/s]											
Courant nominal ⁽²⁾	[A]											
Courant maximal	[A]											
Moment d'inertie	Standard											
	Avec frein de parking électromagn.											
Cycles de freinage de la résistance de freinage optionnelle ^(2, 7)	[1/min]											
Rapport recommandé pour le moment de charge/ moment d'inertie de l'arbre du servomoteur	Moins de 10 fois le moment d'inertie du servomoteur ⁽³⁾											
Détecteur de vitesse/de position	Codeur/résolution: 4194304 impulsions/tr (22 bits)											
Structure	Auto-refroidissement (degré de protection: IP67) ⁽⁴⁾											Refroidissement par ventilateur (degré de protection: P44) ⁽⁵⁾
Conditions ambiantes	Température ambiante											
	Humidité de l'air relative											
	Environnement											
	Altitude d'installation/ résistance aux vibrations ⁽⁵⁾											
Poids [kg]	Moteur standard ⁽⁶⁾											
Référence de commande	Réf (sans freins)											
	WOC ⁽⁷⁾											

- ① La puissance apparente d'entrée est influencée par l'impédance de la source de tension.
- ② La puissance de freinage fournie lors de la réponse de l'unité de freinage est la puissance de freinage admissible lorsque le servomoteur sans charge est freiné, de la vitesse nominale à l'arrêt. Si le moteur est chargé, la valeur dans le tableau doit être multipliée par 1/(m+1) (m=inertie de la charge/inertie du moteur). Si la vitesse nominale a été dépassée, la puissance de freinage est proportionnellement inverse à (vitesse réelle/vitesse nominale)². Si la vitesse ou la puissance régénératrice est constante (pour les charges verticales), le rendement thermique doit être déterminé. Le rendement thermique ne doit pas être supérieur à la puissance régénératrice admissible. Pour plus d'informations sur la puissance régénératrice, reportez-vous à la section « Options et accessoires externes » dans ce catalogue. Un logiciel d'analyse de la puissance permet de calculer la résistance régénératrice optimale pour le système individuel.
- ③ Contactez votre revendeur Mitsubishi Electric lorsque le rapport inertie de la charge/inertie du moteur dépasse les valeurs du tableau.
- ④ La traversée de l'arbre moteur est exclue.
- ⑤ Le diagramme de droite illustre les directions où agissent les vibrations. La valeur indique la résistance maxi admissible aux vibrations. Comme à l'arrêt, les paliers sont soumis à une charge ponctuelle, évitez des vibrations qui sont supérieures à la moitié de la valeur indiquée.
- ⑥ La référence du produit et le poids des servomoteurs avec frein de parking électromagnétique se trouvent à la page 28.
- ⑦ Le couple maximal des moteurs HG-JR534(B)–HG-JR5034(B) augmente de 300 % à 400 % lorsque vous utilisez un servo amplificateur de la classe de puissance suivante.
- ⑧ Pour le délai de livraison de cet article, veuillez contacter votre revendeur Mitsubishi Electric.



Caractéristique du couple des servomoteurs de la série HG-JR



- Notes:
- 1. —: Triphasé sous 400 V CA.
 - 2. —: Triphasé sous 380 V CA.
 - 3. Cette valeur est applicable quand le couple est augmenté au maximum. Consulter les combinaisons de servomoteurs série HG-JR et de servo amplificateurs (catégorie 200 V) pour augmentation du couple maximum à 400 % du couple nominal.
 - 4. Le couple chute quand la tension d'alimentation est inférieure à la valeur spécifiée.