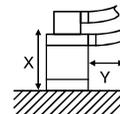


**Caractéristiques techniques des servomoteurs de la série HG-RR(B) en version à 200 V**

Servomoteur	HG-RR103(B) ⑥	HG-RR153(B) ⑥	HG-RR203(B) ⑥	HG-RR353(B) ⑥	HG-RR503(B) ⑥	
Servo amplificateurs utilisables	MR-J4-□A/B/GF/TM	200	200	350	500	500
Puissance apparente ①	[kVA]	1,7	2,5	3,5	5,5	7,5
Service continu	Puissance de sortie nominale [kW]	1,0	1,5	2,0	3,5	5,0
	Couple nominal [Nm]	3,2	4,8	6,4	11,1	15,9
Couple maximal	[Nm]	8,0	11,9	15,9	27,9	39,8
Vitesse nominale	[tr/min]	3000	3000	3000	3000	3000
Vitesse maximale	[tr/min]	4500	4500	4500	4500	4500
Vitesse admissible maximale	[tr/min]	5175	5175	5175	5175	5175
Capacité de rendement dynamique	[kW/s]	67,4	120	176	150	211
Courant nominal	[A]	6,1	8,8	14	23	28
Courant maximal	[A]	18	23	37	58	70
Cycles de freinage de la résistance de freinage optionnelle ②	[1/min]	1090	860	710	174	125
Moment d'inertie J [ $\times 10^{-4}$ kg m <sup>2</sup> ] ②		1,5	1,9	2,3	8,3	12
Rapport recommandé pour le moment de charge/ moment d'inertie de l'arbre du servomoteur		Moins de 5 fois le moment d'inertie du servomoteur ③				
Détecteur de vitesse/de position		Codeur/résolution: 4194304 impulsions/tr (incrémental) (22-bit)				
Structure		Auto-refroidissement (degré de protection: IP65) ④				
Conditions ambiantes	Température ambiante	Service: 0–40 °C (sans gel); Stockage: -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 ③	Maxi 1000 m d'altitude; X: 24,5 m/s <sup>2</sup> ; Y: 24,5 m/s <sup>2</sup>				
Poids [kg]	Moteur standard ⑥	3,9	5,0	6,2	12	17
Référence de commande (sans freins)	Réf.	262896	262897	262898	262899	262900

- 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)<sup>2</sup>. 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 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.


**Caractéristique du couple des servomoteurs de la série HG-RR**
