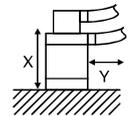


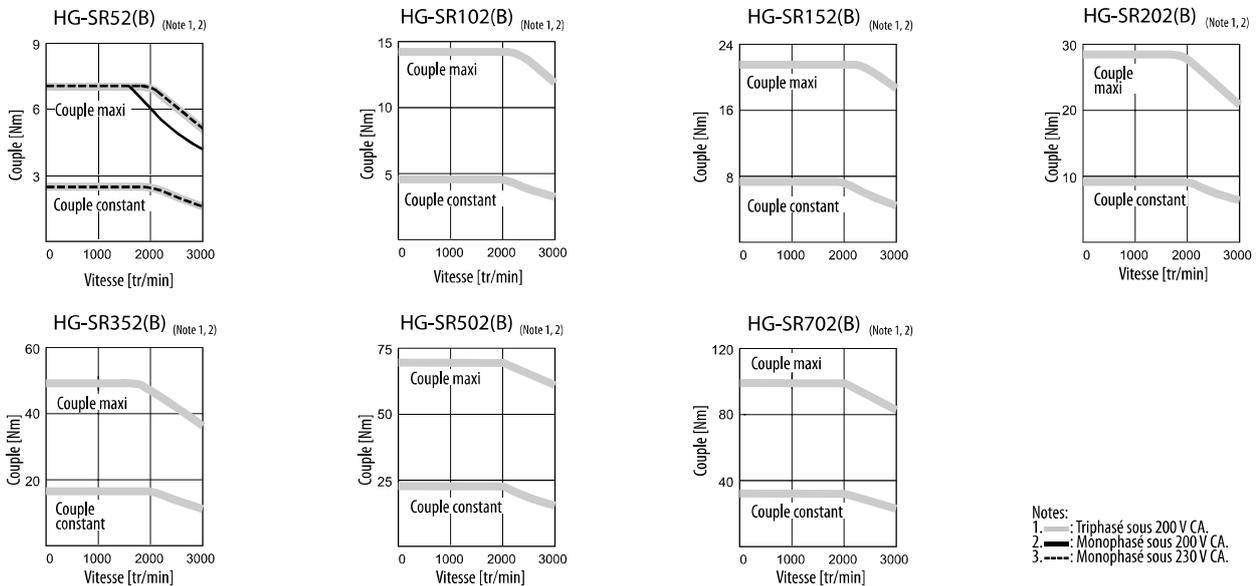
■ Caractéristiques techniques des servomoteurs de la série HG-SR(B) en version à 200 V

| Servomoteur | | HG-SR52(B) ⑥ | HG-SR102(B) ⑥ | HG-SR152(B) ⑥ | HG-SR202(B) ⑥ | HG-SR352(B) ⑥ | HG-SR502(B) ⑥ | HG-SR702(B) ⑥ |
|--|---|--|---------------|---|---------------|---|---------------|---------------|
| Servo amplificateurs utilisables | MR-J4-□A/B/GF/TM | 60 | 100 | 200 | 200 | 350 | 500 | 700 |
| Puissance apparente ① | [kVA] | 1,0 | 1,7 | 2,5 | 3,5 | 5,5 | 7,5 | 10 |
| Service continu | Puissance de sortie nominale [kW] | 0,5 | 1,0 | 1,5 | 2,0 | 3,5 | 5,0 | 7,0 |
| | Couple nominal [Nm] | 2,4 | 4,8 | 7,2 | 9,5 | 16,7 | 23,9 | 33,4 |
| Couple maximal | [Nm] | 7,2 | 14,3 | 21,5 | 28,6 | 50,1 | 71,6 | 100 |
| Vitesse nominale | [rpm] | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 |
| Vitesse maximale | [rpm] | 3000 | 3000 | 3000 | 3000 | 3000 | 3000 | 3000 |
| Vitesse admissible maximale | [rpm] | 3450 | 3450 | 3450 | 3450 | 3450 | 3450 | 3450 |
| Capacité de rendement dynamique | [kW/s] | 7,85 | 10,7 | 32,1 | 19,5 | 35,5 | 57,2 | 74,0 |
| Courant nominal | [A] | 2,9 | 5,6 | 9,4 | 9,6 | 14 | 22 | 26 |
| Courant maximal | [A] | 9,0 | 17 | 29 | 31 | 45 | 70 | 83 |
| Moment d'inertie J [$\times 10^{-4}$ kg m ²] ② | Standard | 7,26 | 11,6 | 16 | 46,8 | 78,6 | 99,7 | 151 |
| | Avec frein de parking électromagn. | 9,48 | 13,8 | 18,2 | 56,5 | 88,2 | 109 | 161 |
| Cycles de freinage de la résistance de freinage optionnelle | [1/min] | 31 | 38 | 139 | 47 | 28 | 29 | 25 |
| Rapport recommandé pour le moment de charge/moment d'inertie de l'arbre du servomoteur | | Moins de 15 fois le moment d'inertie du servomoteur ③ | | Moins de 17 fois le moment d'inertie du servomoteur ③ | | Moins de 15 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: IP67) 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 | 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: 49 m/s ² | | Maxi 1000 m d'altitude; X: 24,5 m/s ² , Y: 29,4 m/s ² | | |
| Poids [kg] | Moteur standard ⑥ | 4,8 | 6,2 | 7,3 | 11 | 16 | 20 | 27 |
| Référence de commande | Réf. sans freins | 248671 | 248672 | 248673 | 248674 | 248675 | 242676 | 248676 |
| | WOC ⑦ | 289376 | 289377 | 289378 | 289379 | 289380 | 289381 | 289382 |

- 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 Pour le délai de livraison de cet article, veuillez contacter votre revendeur Mitsubishi Electric.



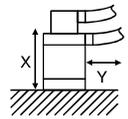
Caractéristique du couple des servomoteurs de la série HG-SR



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

| Servomoteur | HG-SR524(B) ⑥ | HG-SR1024(B) ⑥ | HG-SR1524(B) ⑥ | HG-SR2024(B) ⑥ | HG-SR3524(B) ⑥ | HG-SR5024(B) ⑥ | HG-SR7024(B) ⑥ | |
|---|--|--|----------------|---|----------------|---|----------------|--------|
| Servo amplificateurs utilisables | MR-J4-□A4/B4/GF4/TM4 | | | | | | | |
| Puissance apparente ① | [kVA] | 1,0 | 1,7 | 2,5 | 3,5 | 5,5 | 7,5 | 10 |
| Service continu | Puissance de sortie nominale [kW] | 0,5 | 1,0 | 1,5 | 2,0 | 3,5 | 5,0 | 7,0 |
| | Couple nominal [Nm] | 2,4 | 4,8 | 7,2 | 9,5 | 16,7 | 23,9 | 33,4 |
| Couple maximal | [Nm] | 7,2 | 14,3 | 21,5 | 28,6 | 50,1 | 71,6 | 100 |
| Vitesse nominale | [tr/min] | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 | 2000 |
| Vitesse maximale | [tr/min] | 3000 | 3000 | 3000 | 3000 | 3000 | 3000 | 3000 |
| Vitesse admissible maximale | [tr/min] | 3450 | 3450 | 3450 | 3450 | 3450 | 3450 | 3450 |
| Capacité de rendement dynamique | [kW/s] | 7,85 | 19,7 | 32,1 | 19,5 | 35,5 | 57,2 | 74,0 |
| Courant nominal | [A] | 1,5 | 2,8 | 4,7 | 4,9 | 7,0 | 11 | 13 |
| | Courant maximal [A] | 4,5 | 8,9 | 17 | 17 | 27 | 42 | 59 |
| Moment d'inertie J [$\times 10^{-4}$ kg m ²] ② | Standard | 7,26 | 11,6 | 16,0 | 46,8 | 78,6 | 99,7 | 151 |
| | Avec frein de parking électromagn. | 9,48 | 13,8 | 18,2 | 56,5 | 88,2 | 109 | 161 |
| Cycles de freinage de la résistance de freinage optionnelle | [1/min] | 46 | 29 | 139 | 47 | 34 | 29 | 25 |
| Rapport recommandé pour le moment de charge/ moment d'inertie de l'arbre du servomoteur | | Moins de 15 fois le moment d'inertie du servomoteur ③ | | Moins de 17 fois le moment d'inertie du servomoteur ③ | | Moins de 15 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 | | | | | | |
| 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 | 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: 49 m/s ² | | Maxi 1000 m d'altitude; X: 24,5 m/s ² , Y: 29,4 m/s ² | | |
| Poids [kg] | Moteur standard ⑥ | 4,8 | 6,2 | 7,3 | 11 | 16 | 20 | 27 |
| Référence de commande | Ref. | 261431 | 261432 | 261433 | 261434 | 261435 | 261436 | 261437 |
| | sans freins WOC ⑦ | 289383 | 289384 | 289405 | 289406 | 289407 | 289408 | 289409 |

- 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 Pour le délai de livraison de cet article, veuillez contacter votre revendeur Mitsubishi Electric.



Caractéristique du couple des servomoteurs de la série HG-SR

