

QB/QS (Quantum) bürstenlose Servomotoren

Datenblatt



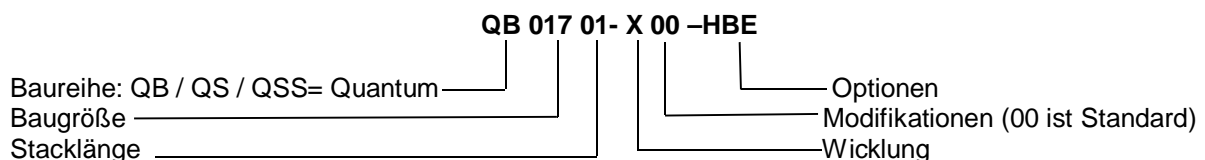
- Ausführung als Kit-Motor (Bausatz) oder als Gehäusemotor
- 4 Baugrößen mit jeweils mehreren Baulängen
- Dauermomente von 0,08 bis 20 Nm
- Wicklungen für 12 Vdc bis 400 Vdc
- Auslegung auf die jeweilige Anwendung für optimale Performance
- Polzahl: 6
- Hallsensoren: Standard
- Elektrische Anschlüsse: Anschlußlitzen
- Thermischer Motorschutz, optional: PTC, Thermoschalter 145° C, KTY oder NTC
- Modifikation des Innen- und Außendurchmessers möglich
- Sonderausführungen.

Die QUANTUM Synchron-Servomotoren sind 3-phasige bürstenlose Servomotoren für hochwertige Servoapplikationen bei kleiner Leistung im Niedervoltbereich. Der Einsatz als Motor-Kit eröffnet dem Anwender alle Möglichkeiten im Design; Gehäusevarianten mit Encoder oder Resolver als Feedback stehen zur Verfügung und auch Bremsen und Getriebe können angeboten werden.

Die Wicklung wird speziell für die Anwendung ausgelegt, damit die Motoren ihre optimale Performance bieten. Die üblichen Spannungen für diese Motoren liegen zwischen 12 Vdc und 400 Vdc.

Für schnelllaufende Anwendungen stehen Sonderbleche mit geringeren Eisenverlusten zur Verfügung. Die Motoren werden dann als QS oder QSS bezeichnet. Die Abmessungen ändern sich dadurch nicht.

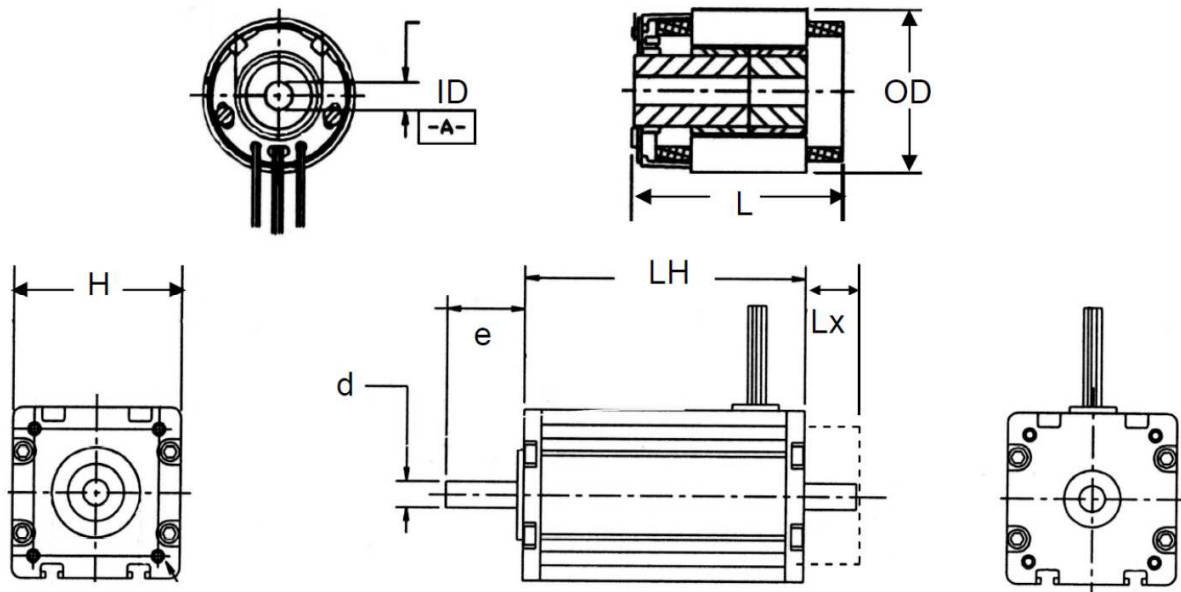
Bezeichnung:



Verfügbare Optionen:

- **H:** mit Gehäuse
- **E:** mit Encoder (RS-422, differentiell, QB017xx / QB023xx: 200 / 400 / 500 / 1000 / 1024 Striche, QB034xx: 500 / 1000 / 1024 / 2000 / 2048 Striche)
- **B:** mit Bremse (24Vdc, QB017xx: 0,56Nm, QB023xx: 1,12Nm, QB034xx: 4,51Nm)
- **R:** mit Resolver (2-polig, Eingang: 7Vac,rms, 10kHz, 60mA, 10.000rpm max.)
- **C:** Stecker am Motorgehäuse
- **I:** IP Schutzklasse (Standard ist IP44)

Abmessungen:



Modell			ohne Gehäuse				mit Gehäuse					
	Spitzenmoment	Dauermoment	OD	ID / IDmax.	L	Gewicht	H	LH	d	e	Lx Encoder / Resolver / Bremse	Gewicht
	Nm	Nm	mm	mm	mm	kg	mm ²	mm	mm	mm	mm	mm
QB1700	0,65	0,08	35,8	6,375 / 12,0	34	0,07	41,7	54	6,35	19,05	28 / 21,6 / 22,6	0,22
QB1701	1,19	0,15			46,7	0,14		66,7				0,34
QB1702	1,87	0,23			59,4	0,21		79,4				0,47
QB1703	2,41	0,3			72,1	0,27		92,1				0,58
QB2300	3,9	0,36	55,4	9,550 / 18,0	42,2	0,25	58,4	71,1	9,52	19,56	28 / 21,1 / 30,1	0,68
QB2301	7,9	0,68			61,2	0,48		90,1				0,92
QB2302	11,8	0,98			80,3	0,71		109,2				1,17
QB2303	15,6	1,28			99,3	0,95		128,2				1,42
QB3400	5,4	0,81	81,3	12,725 / 32,0	42,2	0,6	86,9	76,5	12,69	30,2	20,3 / 21,1 / 31,0	1,55
QB3401	10,8	1,57			61,2	1,17		95,5				2,24
QB3402	16,2	2,32			80,3	1,73		114,6				2,92
QB3403	20,9	3,03			99,3	2,29		133,6				3,6
QB5600	30,3	4,29	127	30,0 / 50,8	69,6	1,8	142,2	123	28,57	50,8	t.b.d.	4,8
QB5601	57,2	8,03			95	4		148,3				7,9
QB5602	85,1	11,1			120,4	5,9		173,7				10,4
QB5603	113	14,1			145,8	7,8		199				13
QB5604	140	17			171,2	9,7		224,5				16
QB5605	166	20			196,6	12		250				21

Kabelcodierung:

Motor		TTL-Encoder mit Line-Driver			Resolver (2 polig)	
rot	U	rot	Pin 1	+5 Vdc	rot/weiß	R1 (Speisung +)
weiß	V	schwarz	Pin 10	Masse	gelb/weiß	R2 (Speisung -)
schwarz	W	grün	Pin 4	A	rot	S1 (sin+),
	Halls	orange	Pin 6	B	schwarz	S3 (sin -)
braun	A	rot/schwarz	Pin 3	/A	gelb	S4 (cos+)
orange	B	weiß/schwarz	Pin 5	/B	blau	S2 (cos -)
gelb	C	weiß	Pin 7	Index		
blau	+5 Vdc	blau	Pin 9	/Index		
grün	Masse					