

## Der MAC Motor®. AC-Servomotor mit integrierter Ansteuerelektronik MAC50, 95, 140 und 141

Die MAC Baureihe bürstenloser Servomotoren mit integrierter Elektronik stellt einen großen Fortschritt dar. Die gesamte Elektronik für ein Servosystem ist direkt im Motor integriert.

Früher wurde bei einem Motorsystem der Controller in der Regel extern in einiger Entfernung vom Motor installiert. Diese Konfiguration hatte jedoch den entscheidenden Nachteil, dass die Installation der Kabel beträchtliche Kosten beim Bau einer Maschine verursacht.

Die Grundidee beim MAC Motor besteht darin, diese Kosten zu minimieren und gleichzeitig eine bessere Störspannungsfestigkeit durch wesentlich kürzere Kabel zwischen Controller und Motor zu erzielen.

Der Servomotor, der Hallensensor, der Encoder und die Elektronik wurden von JVL speziell so entwickelt, dass Motor und Treiber/Controller eine abgeschirmte Einheit bilden.

### Die Vorteile dieser Lösung:

- Dezentrale Intelligenz
- Einfache Installation. Keine Kabel zwischen Motor und Treiber.
- EMV-geschützt. Schaltstörungen bleiben im Motorgehäuse



- Kompakt. Beansprucht wenig Platz – es wird nur ein 3/5-adriges Kabel zwischen SPS o.ä. und MAC Motor benötigt.
- 12-48VDC Spannungsversorgung.
- Preisgünstig.

### Schnittstellen-Optionen zum MAC-Motor:

- Von PC/SPS Kommandos via RS232/RS485/RS422
- Puls/Richtungs- oder Quadratur-Eingang.

- $\pm 10V$  Eingang (10 bit) zur Steuerung von Drehzahl oder Drehmoment. A+B Encoder-Ausgang.
- Registermodus über 4 Eingänge oder serielle Kommandos
- Option für  $\mu$ SPS mit Schleifenprogrammierung.
- Optionen für Feldbusse: Profibus DP, Canbus, Devicenet, Ethernet.

Der MAC Motor kann mit  $\pm 10V$  bezüglich Drehzahl und Drehmoment von einem Master-Controller mittels Encoder-Feedback gesteuert werden.

Er kann darüber hinaus jede herkömmliche Servo- oder Schrittmotor-Steuerung ersetzen, die durch Puls- und Richtungssignal gesteuert wird. Ein integriertes elektronisches Getriebe sorgt dafür, dass der MAC beliebige Schrittauflösungen simulieren kann.

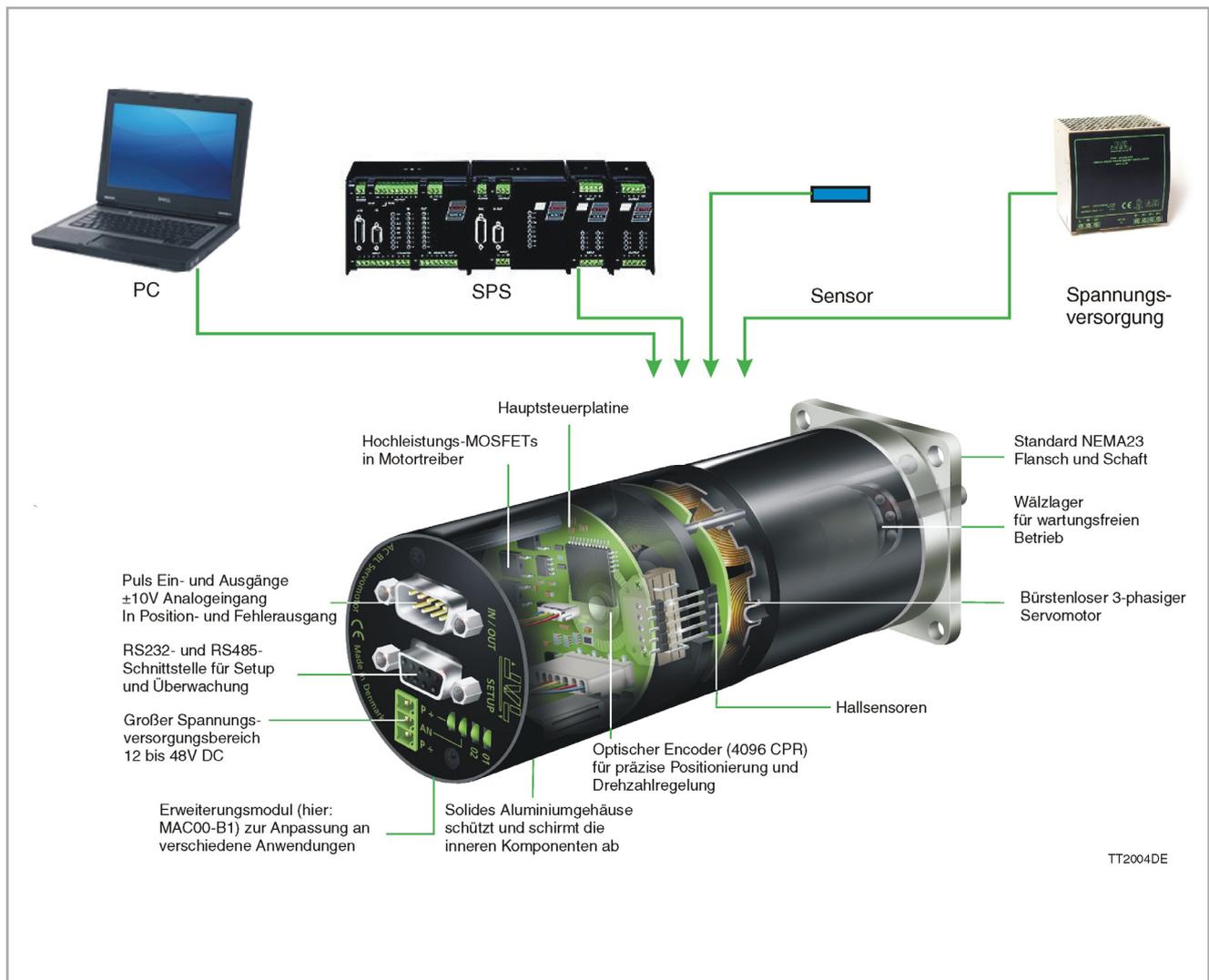
Adaption/Ersatz von existierenden Schrittmotor- oder Servo-Systemen können so schnellstens und ohne Änderung der bestehenden PC/SPS-Software vorgenommen werden.

Die Parameter werden via RS232 durch ein PC-Windows-Programm gesetzt. Die Spannungsversorgung beträgt 24 VDC (Industrie-Standard). Die Motoren können

in drei Baugrößen geliefert werden: 46, 92 und 134W. NEMA23 Flansch ist Standard, so dass der MAC-Motor ohne mechanische Veränderung einen Schrittmotor ersetzen kann.

Mögliche Verbindungsstecker: DSub, Phoenix, Military oder freie Kabelenden. Spielfreie Getriebe und Planeten-Getriebe mit Übersetzungsverhältnissen von 3, 5, 10, 20, 100 sind optional lieferbar.

## Überblick über das System und seine Features



## Betriebsarten (Basis-Motor)

### Getriebe-Modus

Der Motor verhält sich wie ein Schrittmotor-System. Mit jedem Spannungspuls am Takteingang bewegt sich der Motor um einen Schritt weiter. Geschwindigkeit, Beschleunigung und Bremsung werden durch die externe Pulsfrequenz bestimmt. Ein Encoder gestattet die Überwachung und Justierung bei laufendem Motor – eine Möglichkeit, die für ein Standard-Schrittmotorsystem nicht zur Verfügung steht. Darüber hinaus besitzt der MAC Motor auch die Funktion „elektronisches Getriebe“ mit eingegebenem Übersetzungsverhältnis und analogem Drehzahl-Offset.

### Positionier-Modus

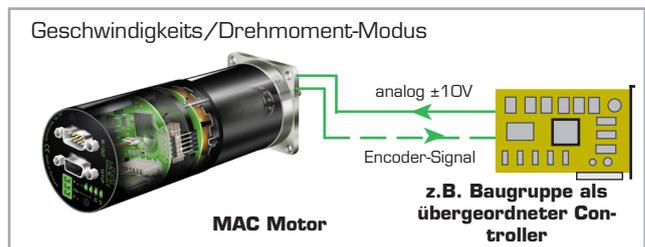
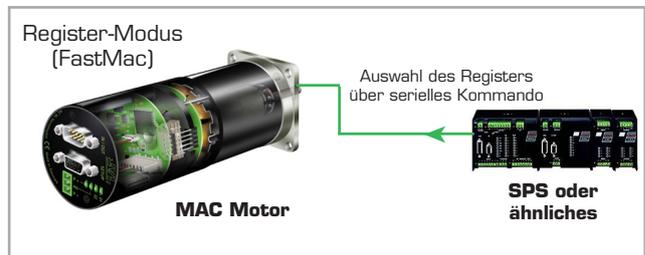
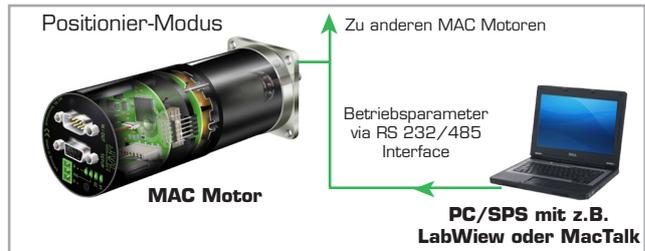
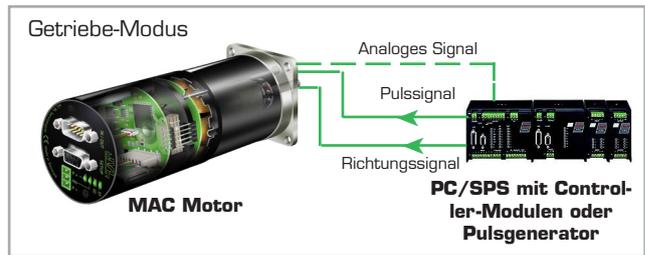
Die Positionierung erfolgt mittels Kommandos über RS422 oder serielle Schnittstelle. Verschiedene Betriebsparameter können bei laufendem Motor verändert werden. Diese Betriebsart wird hauptsächlich in Systemen verwendet, bei denen der Controller über die Schnittstelle permanent mit PC/SPS verbunden ist. Dieser Modus ist auch beim Aufbau und dem Testen des Systems sehr vorteilhaft.

### Register-Modus (FastMac)

Die Register des MAC Motors enthalten gespeicherte Parametersätze, Positionen, Geschwindigkeiten etc. für das aktuelle System. Die Register können mit einem einzigen Byte über das serielle Interface selektiert und ausgeführt werden. Dieser Modus nutzt die Funktionalität des MAC Motors maximal aus, da der Controller selbständig die gesamte Positioniersequenz ausführt.

### Geschwindigkeits-/Drehmoment-Modus

Der MAC Motor steuert die Geschwindigkeit oder das Drehmoment über den Analog-Eingang. Betriebsart für einfache Aufgaben oder für Anwendungen, bei denen übergeordnete Steuerungen wie PC oder SPS Geschwindigkeit und Positionierung steuern. A- und B-Encodersignale können an den übergeordneten Controller für einen geschlossenen Regelkreis angeschlossen werden.

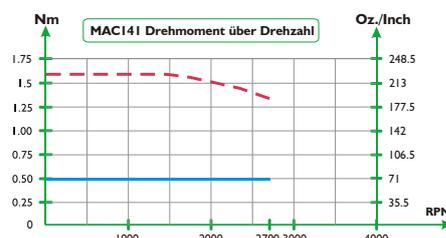
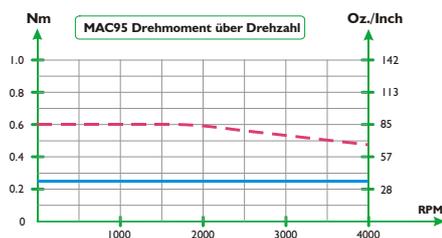
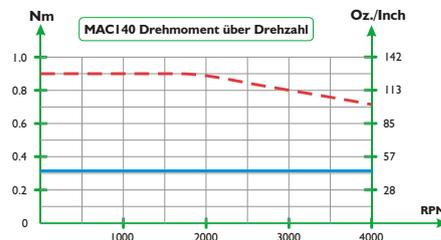
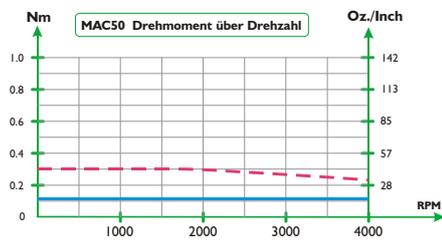


## Drehmoment-/Drehzahl-Kurve

Bedingungen:  
 Versorgungsspannung = 48 VDC  
 Umgebungstemperatur = 20°C  
 Drehmomenteinstellung = 10096  
 Lasteinstellung = 1,0

Betrieb über 4000 min-1 ist möglich, aber die Verluste im Motor gestatten in diesem Bereich keinen kontinuierlichen Betrieb. Bitte beachten: 2700 min-1 ist die maximale empfohlene Drehzahl für den MAC 141.

— = Spitzdrehmoment  
 — = Mittleres Drehmoment



Betrieb über 2700 min<sup>-1</sup> wird nicht empfohlen  
 TT2005DE

# Inbetriebnahmesoftware, MacTalk

## Setup speichern/öffnen

Mit diesen Schaltflächen kann das komplette Setup gespeichert bzw. aus einer Datei eingelese werden.

## Start-Modus

In diesem Feld werden die Basisfunktionen des MAC Motors eingestellt.

## Profildaten

In diesem Feld werden alle Hauptparameter zum Steuern des Motorverhaltens eingestellt.

## Systemsteuerung

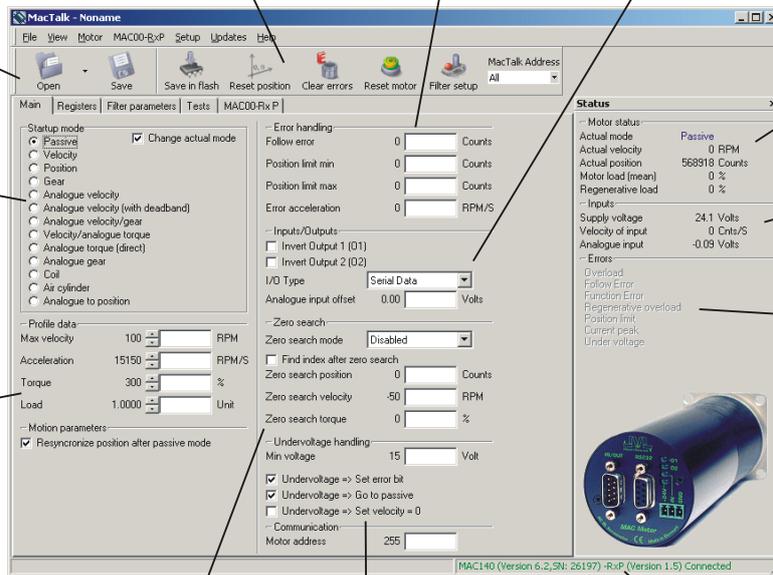
Schaltflächen zum Speichern von Daten, Rücksetzen des Motors etc.

## Fehlerhandhabung

Felder zum Definieren von Fehlergrenzen für Position etc.

## Eingang/Ausgang

Hier wird die Funktionalität der E/As festgelegt.



## Motor-Status

Dieses Feld zeigt die aktuelle Motorlast, Position, Drehzahl etc.

## Eingänge

Dieses Feld zeigt die aktuelle Versorgungsspannung, die Drehzahl am Puls-Eingang und die Spannung am Analogeingang.

## Fehler

Hier wird angezeigt, wenn ein schwerer Fehler aufgetreten ist.

## Referenzfahrt

Hier können die Parameter für die Suche nach der Nullpunktposition eingegeben werden.

## Verhalten bei Unterspannung

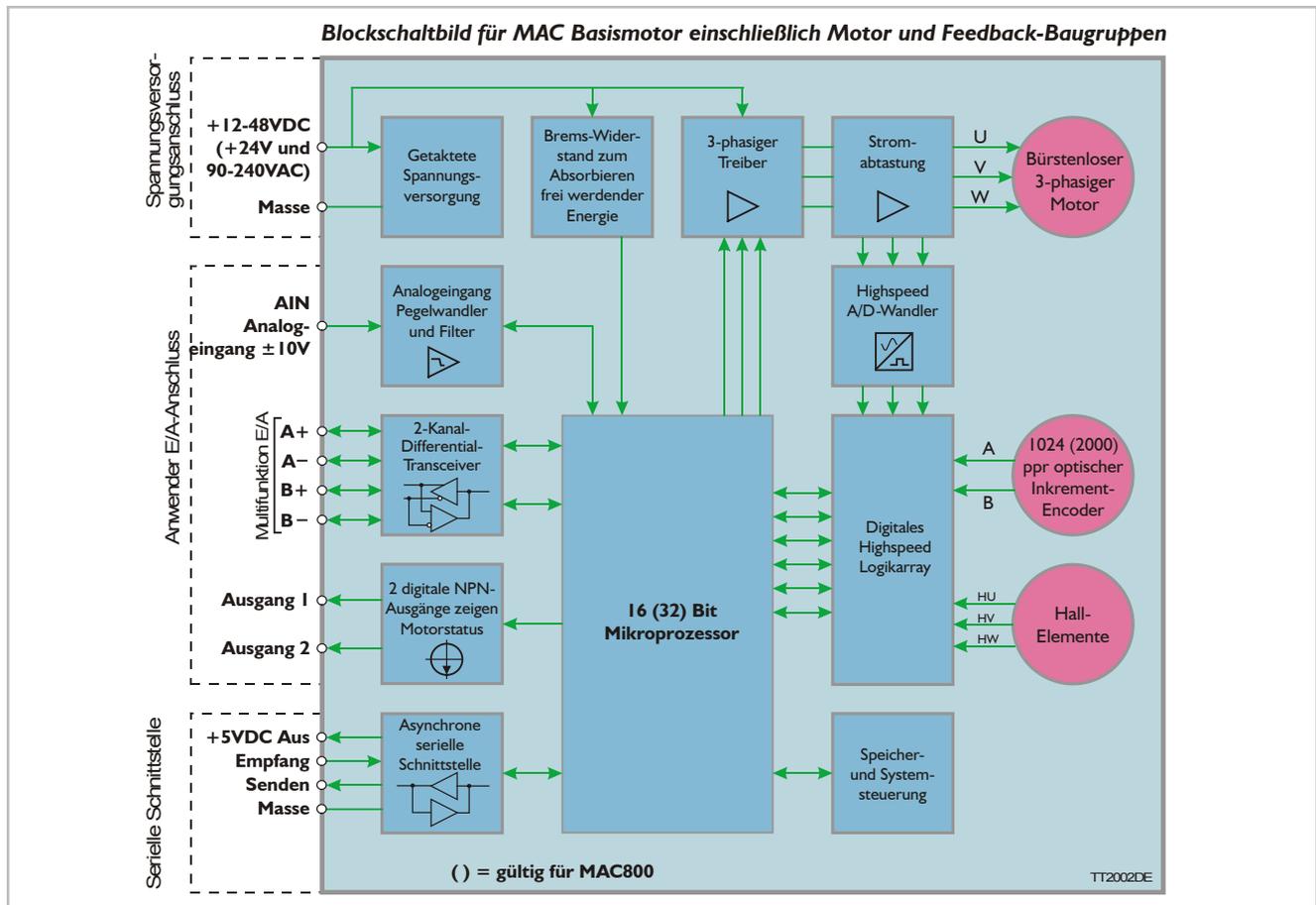
Hier wird festgelegt, was bei zu niedriger Versorgungsspannung erfolgen soll.

Angaben zum Anschluss-Status des MAC Motors. Zeigt stets an, ob der Motor angeschlossen ist oder nicht.

TT0914DE

# Blockschaltbild

Blockschaltbild für MAC Basismotor einschließlich Motor und Feedback-Baugruppen



## Erweiterungsmodule

Die integrierten JVL Motoren basieren auf einem modularen Konzept. Einsteckbare Erweiterungsmodule passen den Motor an die jeweilige Anwendung an. Wählbar sind folgende Anschlusstypen: D-Sub, Kabelverschraubung oder M12-Stecker. Die Kommunikation kann über Profibus, DeviceNet, CANopen oder RS485 erfolgen. Weitere Möglichkeiten

### Basismodule



#### MAC00-CS

Preisgünstiges Modul, direkt mit Basismotor verbunden, serielle Kommunikation, ohne RS232.

- Preisgünstiges Modul
- Kabel direkt mit Motorstecker verbunden
- Anwender E/A-Stecker
- 10 oder 20 m Kabel
- NPN-Ausgänge



#### MAC00-B1

Universal-Modul mit Sub-D-Steckern:

- Ideal für Pulse/Richtung-Signale,  $\pm 10V$  Eingang oder
- Standard Sub-D-Stecker
- Endschalter-Eingang
- LEDs für Status-Anzeige, Endschalter-Status, Spannungsversorgungsstatus
- PNP-Ausgänge



#### MAC00-B2

Universal-Modul mit Kabelverschraubung: wie -B1, aber Schutzklasse IP67.



#### MAC00-B4

Universal-Modul mit M12-Steckern: wie -B1, aber mit IP67 und USB-Interface.

- Unterstützt Dualversorgung für MAC50-141

### Programmierbare Module



#### MAC00-R1

Nano-SPS-Modul mit Sub-D-Steckern: Stand-alone-Operation mit 8/4 optoisolierten E/As, RS232/485.

- Ideal für Stand-alone-Operation mit sequentieller Programmausführung
- 8/4 Optoisolierte E/As. 5-30VDC
- Ausgänge bis 200mA. 10-30VDC
- LEDs für Ausgangsstatus-Anzeige
- Home+Power Status
- RS232/RS485 Schnittstelle



#### MAC00-R3

Nano-SPS Modul mit Kabelverschraubung: wie -R1.

- IP67



#### MAC00-R4

Nano-SPS-Modul mit M12-Steckern: wie -R1.

- IP67

bieten das Highspeed-Modul, das  $\mu$ SPS-Modul und ein Bluetooth-Modul. Sollten Sie ein gewünschtes Feature nicht finden, wenden Sie sich bitte an uns, und wir werden das Modul für Sie entwickeln. Alle Module können mit bis zu 20m langen Kabeln geliefert werden.

### Bus-Module



#### MAC00-FC4

CANbus-Modul mit M12-Steckern: Bus, 4 E/As und RS232.

- Kontrolle und Setup
- Logik E/A für Highspeed Start/Stop
- CANbus/CANopen DS301/DSP402
- Optional mit Kabeltüllen (MAC00-FC2)
- Endschalter-Eingänge
- Unterstützt Dualversorgung für MAC50-141



#### MAC00-FD4

DeviceNet-Modul mit M12-Steckern: Bus, 4 E/As und RS232.

- Endschalter-Eingänge
- Unterstützt Dualversorgung für MAC50-141



#### MAC00-FP2

Profibus-Modul mit Kabelverschraubung: Bus, 6/2 E/As und RS232.

- Steuerung und Setup via 12Mbit/s Profibus-DP
- Logik E/A für Highspeed Start/Stop
- In Position-Anzeige, Endschalter
- LEDs für Ausgangsstatus-Anzeige
- Endschalter-Eingänge
- Unterstützt Dualversorgung für MAC50-141



#### MAC00-FP4

Profibus-Modul mit M12-Steckern: Bus, 4 DE/DA und RS232.

- Endschalter-Eingänge
- Unterstützt Dualversorgung für MAC50-141

### Highspeed Multiachs-Module



#### MAC00-FS1

Highspeed Multiachs-Modul mit D-Sub-Steckern und optoisoliertem RS485.

- 9.6 - 460,8kbit
- Bis zu 255 Achsen (mit Repeatern)
- Befehlsübertragung
- Puls-Eingang oder Ausgang
- Unterstützt Dualversorgung für MAC50-141



#### MAC00-FS4

Wie Modul FS1, aber mit M12-Steckern



#### MAC00-FR4

Highspeed Multiachs-Modul mit M12-Steckern: RS485 Bus mit bis zu 255 Achsen.

- Multiachs-Operation
- Kompatibel mit SMCopen IEC 61131-3 Automation-Software
- Komplizierte Bewegungsprofile für Roboter und XYZ-Tische
- 4 E/A für Anwenderzwecke. Open Hardware mit PIC18F6520 für Anwender-Software
- Unterstützt Dualversorgung für MAC50-141

### Bluetooth-Modul



#### MAC00-FB4

Bluetooth-Modul mit M12-Steckern. Steuerung via PC, PDA, Mobiltelefon oder SPS mit Bluetooth

- Standard Bluetooth SPP-Profil
- Puls-Eingang oder Ausgang
- Externer Anschluss für Antenne
- Unterstützt Dualversorgung für MAC50-141

# Technische Daten

<b>ALLEGEMEINES</b>					
Technologie	AC-Servomotor mit integriertem 1024 PPR Encoder, Hallgeber und 3-phasigem Servoverstärker/-controller.				
Controllerkapazität		MAC50	MAC95	MAC140	MAC141
	Nennleistung bei 4000 min <sup>-1</sup>	46W	92W	134 W	134W
	Nennmoment Effektivwert (Nm)	0.11Nm	0.22Nm	0.32Nm	0.48Nm
	Spitzendrehmoment (Nm)	0.32Nm	0.62Nm	0.90Nm	1.59Nm
	Drehmoment bei 200 min <sup>-1</sup> mit Getriebe 20:1	2.0 Nm	4.1 Nm	6.0Nm	9.0Nm
	Trägheitsmoment (kgcm <sup>2</sup> )	0.075	0.119	0.173	0.227
	Länge (mm)	112	131	153	172
Gewicht (kg) (ohne Erweiterungsmodul)	0.6	0.85	1.1	1.33	
Drehzahlbereich	0-4000 min <sup>-1</sup> mit vollem Drehmoment bei 48VDC. Max 4000 min <sup>-1</sup> (0-2700 min <sup>-1</sup> für MAC141)				
Verstärkungsregelung	Sinuswelle PWM-Steuerung. 15,7kHz umschaltbar.				
Filter	Filter 4. Ordnung, nur ein Parameter der Trägheitslast muss geregelt werden. Auch Expert Tuning möglich				
Feedback	Inkrementaler A- und B- Encoder 4096 CPR. (Physisch 1024 PPR )				
Eingang Spannungsversorgung	Einzelversorgung 12-48VDC. (absolut max. 50VDC) Aktiv/nicht aktiv (ohne Last) = 3,7W/3,1W				
Steuerungsmodi	<ul style="list-style-type: none"> <li>* ±10V Drehzahl und Drehmoment. A+B Encoder-Ausgänge</li> <li>* Puls/Richtung und 90° Phasenwechsel A+B (Inkremental).</li> <li>* RS422 oder RS232 (5V) Kommandos für Position und Parameter</li> <li>* Getriebemodus mit analogem Eingangsdrehzahl-Offset + verschiedene Optionen</li> <li>* Referenzfahrt auf Sensorsignal oder mechanische Referenzfahrt.</li> <li>* Analog zu Position.</li> </ul>				
Flansch- und Schaftabmessung	NEMA23 kompatibel. Vorderseite: 58mm*58mm. Rückseite: Ø58. Schaft Ø6,35mm				
<b>POSITION (Puls-Eingänge)</b>					
Kommando Eingangspuls	Puls/Richtung und 90° Phasenwechsel A+B. RS422. Logisch 0 ≤2.0V. Logisch 1 ≥3.0V. Max. Spannung bei A+, A-, B+, B- = 5.5V.				
Eingangsfrequenz	0-2.5 MHz oder 0-150kHz mit Eingangsfilter				
Elektronisches Getriebe	A/B: A= -10000 bis 10000, B=1 bis 10000. Simulation aller Schrittauflösungen für einfachen Austausch von Schrittmotorsystemen				
Folgendes Fehlerregister	32 bit				
In Positionsbreite	0-32767 Pulse				
Positionsbereich	32 bit. Unendlich, Positionüberlauf bei ±2 <sup>31</sup> Pulsen.				
<b>POSITION (serielle Kommunikation)</b>					
Kommunikationseinrichtung	Von SPS, PC etc. via RS422 oder asynchronen seriellen Port RS232 mit Spezialkabel. MacTalk JVL Kommandos, spezielle Kommandos mit hoher Sicherheit.				
Kommunikations-Baudrate	19200 bit/sec. (19.2kBAud)				
Positionsbereich	±67 000 000				
Drehzahlbereich	0-4000 min <sup>-1</sup> . Digitale Auflösung 0.477 min <sup>-1</sup>				
Beschleunigung	248 - 397364 min <sup>-1</sup> /sec				
Adressierung	Punkt zu Punkt auf RS422. Bis zu 32 Einheiten auf einem seriellen RS232/RS485 Interface mit Erweiterungsmodul. Adressbereich 1-254				
Anzahl Parameter	Standard 85. Mit MacRegIO Software 156 (nur für Experten)				
Drehzahlabweichung	Max. ±4 min <sup>-1</sup> Abweichung zwischen Kommando und aktueller Drehzahl.				
<b>DREHZAHLDREHMOMENT</b>					
Analogeing. Drehzahl/Drehmoment	12 bit. ±10V. 10kOhm Eingangswiderstand. Spannung max. -10 bis +32VDC. Offset typisch ±50mV				
Analogeingang Toleranz	Typisch ±1%. Max. 5% (Softwareanpassung möglich, um Verstärkungs- und Offsetfehler zu minimieren)				
Abtastrate an Analogeingang	521 Hz				
Encoder Ausgangssignale	A+,A-,B+,B-, RS422. Leitungstreiber 5V Ausgänge (SN75176). 90° Phasenwechsel.				
Analogeingang Drehzahl	+Spannung -> Drehung im Uhrzeigersinn vom Schaft aus gesehen				
Drehzahlnullpunkt Ermittlung	0 - Nennzahl.				
Drehzahlabweichung bei Nenn-Drehzahl	Initialfehler bei 20°C: ±0.5%		Spannungsversorgung: ±10%: 0.0%		
	Last 0-300%: ±0.0% Umgebungstemperatur 0-40°C: ±0.1%				
Momentgrenze im Drehzahl-Modus	0-300% je nach Parameter				
Analogeingang Drehmoment	+Spannung (positives Drehmoment) -> Drehung im Uhrzeigersinn vom Schaft aus gesehen				
Genauigkeit Drehmomentsteuerung	±10% bei 20°C (Reproduzierbarkeit)				
<b>VERSCHIEDENES</b>					
Bremsvorgang bei schwerem Fehler	Kontrollierte Bremsung bei schwerem Fehler.				
Freierdene Energie	Integrierter Bremswiderstand. 3W können laufend absorbiert werden. Externer Bremswiderstand anschließbar				
Schutzfunktionen	Fehlerrückverfolgung. Übersteuerung (I <sup>2</sup> t), Folgefehler, Funktionsfehler, Übersteuerung durch positive Rückkopplung (zu hohe Spannung), Software Positionsbegrenzung. Fehler im Flash-Speicher, zu niedrige Spannung, zu hoher Strom				
LED-Funktionen	In Betrieb (grüne LED), Fehler (rote LED)				
Ausgangssignale	2 allgemeine NPN 30V/25 mA Ausgänge. Fehler- und In-Position.				
Referenzfahrt	1: Automatische Referenzfahrt auf Sensorsignal (2 Formate) 2: Mechanische Referenzfahrt. (Drehmomentgesteuert)				
Maximale Wellenlast	Radiale Last: 75N (20mm vom Flansch). Axiale Last: 15N.				
Normen	CE Zulassung. UL beantragt				
Schutzklasse	IP42 oder IP67 (IP55 auf Anfrage)				
Temperatur bei Betrieb/Lagerung Basismotorstecker: (Weitere Funktionen mit Erweiterungsmodulen erhältlich)	Umgebung 0 bis +40°C / -20 bis +85°C (relative Feuchte 90%)				
	RS232 serielle Schnittstelle	E/A-Stecker		Versorgung	
	1: +5VDC Ausgang	1: Masse	5: A+ Multifunktion E/A	1:P+	
	2: Empfänger Rx (5V)	2: Analog Eingang	6: A- Multifunktion E/A	2:P-	
	3: Sender Tx (5V)	3: Ausgang1 (Fehler)	7: B+Multifunktion E/A		
	4: Masse	4: Ausgang2 (In Pos.)	8: B- Multifunktion E/A		



# Auswahltabelle für MAC Motoren

Übersicht über Features der MAC Motoren einschließlich Erweiterungsmodule.

Feature Typ	Asymm. asynchr. serielle Schnittstelle, für Setup/Senden von Kommandos	Symm. asynchr. serielle Schnittstelle, für Setup/Senden von Kommandos	±10V Analogeingang zur Steuerung von Drehzahl/Drehmoment; Auch für Referenzfahrt	Puls-Eingänge Akzeptiert Puls- und Richtungs-signal oder Quadratur-Encodersignal	Puls-Ausgänge Ausgang von internen Encoder mit 90° Phasenwechsel	Digitale Anwender-Eingänge Zur Steuerung von Programm-fluss oder Motorstart/stopp	Digitale User-Ausgänge Zur Anzeige des Motorstatus oder Ausgang vom Programm	Ext. Anschluss	Schutzklasse	Integrierte Bremse
<b>MAC Basismotoren</b>										
MAC50,95,140, 141-A1 MAC Basismotoren IP42	5V TTL 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) 19.2kbaud Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3) 4096 cpr	Nein	Motorstat. 2 x NPN 25mA	AMP Molex JST	IP42	
MAC50,95,140, 141-A3 MAC Basismotoren IP67	5V TTL 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) 19.2kbaud Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3) 4096 cpr	Nein	Motorstat. 2 x NPN 25mA	AMP Molex JST	IP67 1)	
MAC800-D2/D5 MAC Basismotoren IP55	5V TTL 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) 19.2kbaud Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3) 8000 cpr	Nein	Motorstat. 2 x NPN 25mA	AMP Molex JST	IP55	
MAC800-D3/D6 MAC Basismotoren IP55	5V TTL 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) 19.2kbaud Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3) 8000 cpr	Nein	Motorstat. 2 x NPN 25mA	AMP Molex JST	IP55	✓
<b>Erweiterungsmodule</b>										
MAC00-CS Anschlussmodul mit Kabelverschraubung.	5V TTL 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) 19.2kbaud Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3)	Nein	Motorstat. 2 x NPN 25mA	Kab. versch. IP67 1)	IP67 1)	
MAC00-B1 Anschlussmodul mit D-Sub-Steckern	RS232 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) 19.2k Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3)	Nein	Motorstat. PNP 10-32V 100mA	DSUB	IP42	
MAC00-B2 Anschlussmodul mit Kabelverschraubung 2)	RS232 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) RS485 19.2k Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3)	Nein	Motorstat. PNP 10-32V 100mA	Kab. versch. IP67 1)	IP67 1)	
MAC00-B4 Anschlussmodul mit M12-Steckern	RS232 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) RS485 19.2k Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3)	Nein	Motorstat. PNP 10-32V 100mA	M12	IP67 1)	
MAC00-R1 Nano-SPS mit D-Sub-Stecker	RS232 19.2kbaud Vollduplex	RS485 19.2kbaud Halbduplex	✓	Nein	Nein	6 Eingänge optoisol. 5-30V	4 Ausgänge PNP 10-30V 300mA	DSUB	IP42	
MAC00-R3 Nano-SPS mit Kabelverschraubung	RS232 19.2kbaud Vollduplex	RS485 19.2kbaud Halbduplex	✓	Nein	Nein	6 Eingänge optoisol. 5-30V	4 Ausgänge PNP 10-30V 300mA	Kab. versch. IP67 1)	IP67 1)	
MAC00-R4 Nano-SPS mit M12-Steckern	RS232 19.2kbaud Vollduplex	RS485 19.2kbaud Halbduplex	✓	Nein	Nein	6 Eingänge optoisol. 5-30V	4 Ausgänge PNP 10-30V 300mA	M12	IP67 1)	
MAC00-FS1 Highspeed serielles RS485 Multiachs	RS232 19.2kbaud Vollduplex	RS485 460 kbaud Optoisoliert	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz	RS422 3)	4 Eingänge optoisol. 5-30V	2 Ausgänge PNP 10-32V 25mA	DSUB	IP42	
MAC00-FR4 Highspeed serielles RS485 Multiachs	Nein	RS485 230kbaud Optoisoliert	✓	Nein	Nein	4 Eingänge optoisol. 5-30V	4 Ausgänge PNP 10-30V 300mA	M12	IP67 1)	
MAC00-FP2 Profibus DP mit Kabelverschraubung 2)	RS232 19.2kbaud Vollduplex	Nein	✓	Nein	Nein	6 Eingänge optoisol. 5-30V	Motorstat. PNP 10-32V 25mA	Kab. versch. IP67 1)	IP67 1)	
MAC00-FP4 Profibus DP mit M12-Steckern	RS232 19.2kbaud Vollduplex	Nein	✓ 4)	Nein	Nein	4 Eingänge optoisol. 5-30V 4)	Motorstat. PNP 10-32V 25mA 4)	M12	IP67 1)	
MAC00-FC4 CANopen mit M12-Steckern	RS232 19.2kbaud Vollduplex	Nein	✓ 4)	Nein	Nein	4 Eingänge optoisol. 5-30V 4)	2 Ausgänge PNP 10-32V 25mA 4)	M12	IP67 1)	
MAC00-FD4 DeviceNet mit M12-Steckern	RS232 19.2kbaud Vollduplex	Nein	✓ 4)	Nein	Nein	4 Eingänge optoisol. 5-30V 4)	2 Ausgänge PNP 10-32V 25mA 4)	M12	IP67 1)	
MAC00-FB4 Bluetooth-Modul	RS232 19.2kbaud Vollduplex	RS422 3) RS485 19.2k Vollduplex	✓	RS422 3) 2.5MHz oder 150kHz (LP)	RS422 3)	Nein	Motorstat. PNP 10-32V 100mA	M12	IP67 1)	

- 1) Schutzklasse IP67 ist nur möglich, wenn der MAC Basismotor ebenfalls IP67 bietet.
- 2) Kann ohne Kabel bestellt werden (z.B. MAC00-CS) oder mit 2, 10 oder 20m langem Kabel (z.B. MAC00-CS-10).
- 3) Es muss zwischen Puls-Eingang, Puls-Ausgang und Seriel gewählt werden. Nicht alles gleichzeitig.
- 4) Insgesamt stehen nur 4 E/A-Anschlüsse zur Verfügung.

TT2012DE

# PSU00-PD1 Spannungsversorgung

Spannungsversorgung und Bremswiderstand mit großem Kondensator, der die freigewordene Energie während des Bremsvorgangs aufnimmt, so dass sie wieder genutzt werden kann. Wenn die Spannung trotzdem auf mehr als 50VDC ansteigt, wird die überschüssige Energie mit einem Bremswiderstand verbraucht. Ausreichend für mehrere MAC Motoren bis max. 1000 W. Ein externer Transformator (HxD: 105 x 65mm) wird benötigt.



# Planeten- und Zykloidengetriebe

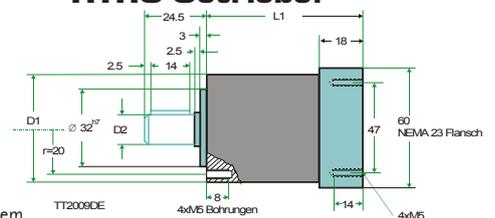
- Versiegelte Kugellager
- Sehr zuverlässig und effektiv
- NEMA Montagennormen
- Hohe Wellenbelastung möglich

- Wenig Spiel
- Robuste Wälzlager mit Käfig
- Präzisions-Eingangskegelrad mit ausgewuchtetem Klemmring

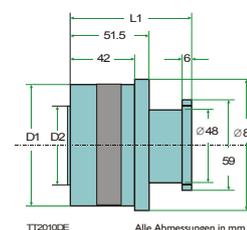
Modell	Spiel [arc min]	Über-setz. verh.	Effizienz [%]	Nennmoment >1000 Std. [Nm]	Not-stop Moment [Nm]	Trägheitsmoment an Motorschaft [Nm]	Geräusch	Radiale Last bei 12mm [N]	Axiale Last [N]	Gewicht [kg]	L1 [mm]	D1 [mm]	D2 [mm] (h7)
HTRG05N003MHN23106J	15	3	97	12	40	0.28	<70	500	600	1.0	68	55	12
HTRG05N005MHN23106J	15	5	97	15	45	0.17	<70	500	600	1.0	68	55	12
HTRG05N012MHN23106J	15	12	94	20	60	0.16	<70	500	600	1.2	84.8	55	12
HTRG05N020MHN23106J	15	20	94	20	60	0.16	<70	500	600	1.2	84.8	55	12
HTRG05N100MHN23106J	15	100	90	20	60	0.11	<70	500	600	1.5	98.6	55	12
HSPG60-35-SAA-N23	<1	35	>90	37	74	0.006	-	2600	3700	1.34	71.8	63	34
HSPG80-97-SAA-N23	<1	97	>90	78	156	0.027	-	4800	6900	2.10	78.8	80	46

L1: Getriebelänge inkl. Flansch, D2: Gehäusedurchmesser, D2: Durchmesser Ausgangswelle

## HTRG-Getriebe:



## HSPG-Getriebe:

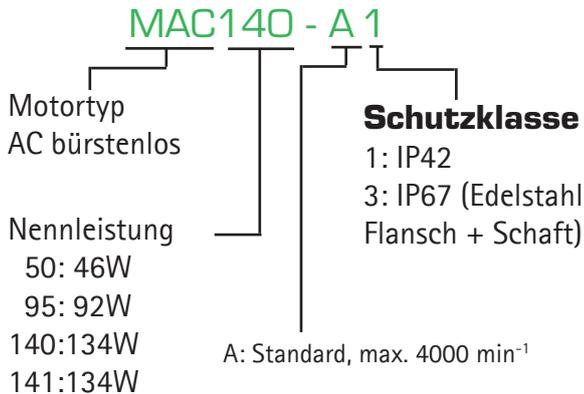


TT2010DE Alle Abmessungen in mm

# AC-Servomotoren MAC50, 95, 140 und 141

## Bestellinformationen

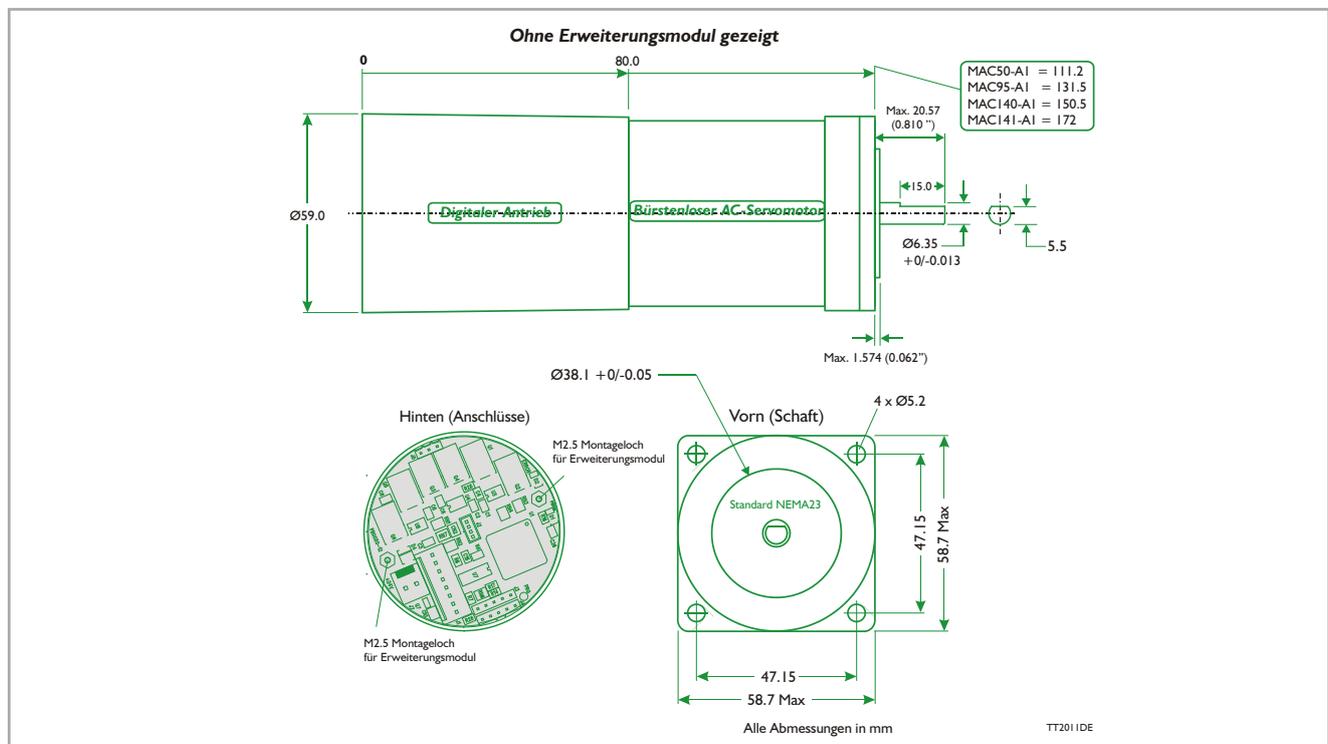
## Zubehör



- RS232-9-1
- RS232-9-1-Mac MacTalk
- MacRegIO
- MAC00-00
- MAC00-01
- MAC00-02
- PSU00-PD1
- PSU40-4
- TF0001
- PSU24-024
- PSU48-240

- Kabel für PC
- Kabel für PC mit integriertem RS232-Wandler
- Software zum Einrichten des MAC Motors
- Software für Experten
- Endkappe IP42, ohne Löcher
- Endkappe IP67, mit 2 Kabeltüllen
- Endkappe IP67, mit 4 Kabeltüllen
- Bremswiderstand/Spannungsversorgung
- Spannungsversorgung, 40VDC/400W, 19"-Rack
- Transformator 35VAC/400W
- Spannungsversorgung, 24V/1A
- Spannungsversorgung, 48V/240W

## Mechanische Abmessungen

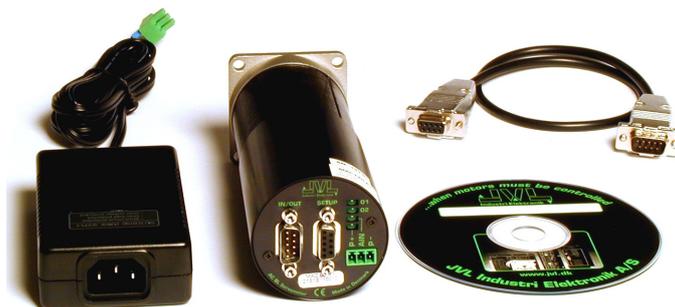


## Für den schnellen Einstieg

### Starter-Kit (MAC140-A1-KIT): enthält alle notwendigen Komponenten

Das Kit besteht aus: Motor, Erweiterungsmodul, Software, PC-Kabel und Spannungsversorgung

- MAC 140-A1
- MAC00-B1
- MacTalk
- RS232-9-1
- PSU24-024



JVL Deutschland  
Moltkestr. 24  
72762 Reutlingen  
Tel. +49 7121 1377260.  
Fax : +49 7121 1377317  
E-mail: [jan.tausend@jvl.dk](mailto:jan.tausend@jvl.dk)  
Internet: [www.jvl.com](http://www.jvl.com)

