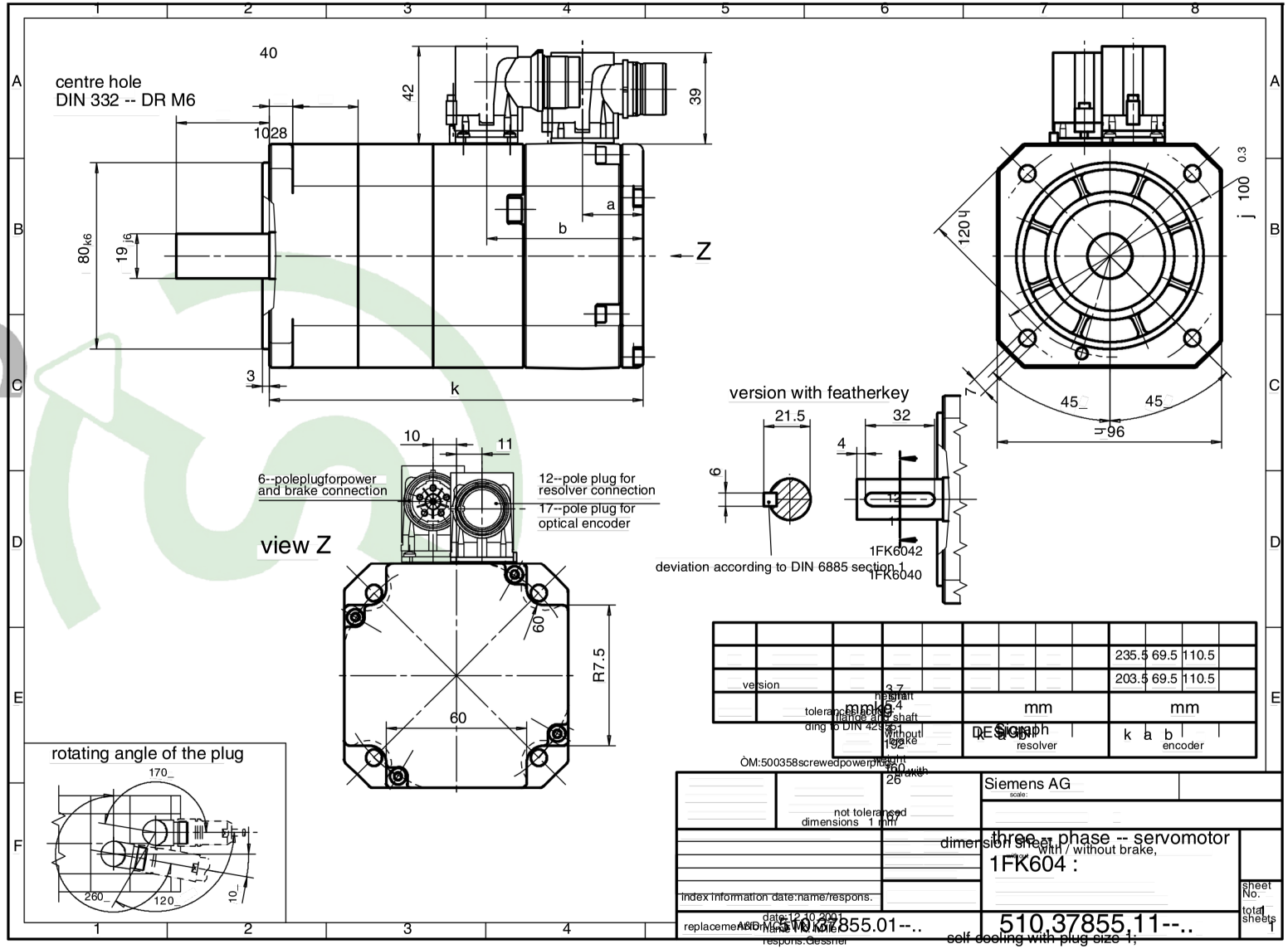
Tableau 2-2 1FK6040 standard

| 1FK6040 | | | | |
|---|---|---|---|---|
| Caractéristiques techniques | Symbole | Unité | --6AK71 | |
| Données de configuration | | | | |
| Vitesse assignée<br>Nombre de pôles<br>Couple assigné (100 K)<br>Courant assigné<br>Couple à rotor bloqué (60 K)<br>Couple à rotor bloqué (100 K)<br>Courant à rotor bloqué (60 K)<br>Courant à rotor bloqué (100 K)<br>Moment d'inertie (avec frein)<br>Moment d'inertie (sans frein) | $n_{as\ s\ ig.}$<br>2p<br>$C_{assig.\ (100\ K)}$<br>$I_{as\ s\ ig.}$<br>$C_{0\ (60\ K)}$<br>$C_{0\ (100\ K)}$<br>$I_{0\ (60\ K)}$<br>$I_{0\ (100\ K)}$<br>$J_{mot.}$<br>$J_{mot.}$ | tr/min<br><br>Nm<br>A<br>Nm<br>Nm<br>A<br>A<br>$10^{--4}kgm^2$<br>$10^{--4}kgm^2$ | 6000<br>6 0,8<br>1,75<br>1,3<br>1,6<br>2,2<br>2,8<br>2,10<br>1,84 | |
| Point de fonctionnement optimal | | | | |
| Vitesse optimale<br>Puissance optimale | nopt.<br>Popt . | tr/min<br>kW | 6000<br>0,5 | |
| Caractéristiques limites | | | | |
| Vitesse maximale adm. (mécan.)<br>Couple maximal<br>Courant maximal | nmaxi<br>Cmaxi<br>Imaxi | tr/min<br>Nm<br>A | 8500<br>5,1<br>9,0 | |
| Constantes physiques | | | | |
| Constante de couple<br>Constante de tension<br>Résistance de l'enroulement à 20_C<br>Inductance cyclique<br>Constante de temps électrique<br>Rigidité à la torsion de l'arbre<br>Constante de temps mécanique<br>Constante de temps thermique<br>Poids avec frein<br>Poids sans frein | kT<br>kE<br>R phas e<br>LD<br>Tél.<br>ct<br>Tméc.<br>Tth.<br>m<br>m | Nm/A<br>V/1000 tr/min<br>ohms<br>mH<br>ms<br>Nm/rad<br>ms<br>min<br>kg<br>kg | 0,57<br>37,5<br>2,75<br>7,0<br>2,5<br>18100<br>4,7 25<br>4,1<br>3,7 | |

e-Servo



centre hole
DIN 332 -- DR M6
40
42
39
10
28
80k6
19j6
a
b
Z
3
k
10
11
6--poleplugforpower
and brake connection
12--pole plug for
resolver connection
17--pole plug for
optical encoder
view Z
60
R7.5
60
rotating angle of the plug
170
260
120
10
version with featherkey
21.5
32
4
6
12
1
1FK6042
1FK6040
deviation according to DIN 6885 section 1
120
j 100 0.3
7
45
45
96
235.5 69.5 110.5
203.5 69.5 110.5
version
mmk6
mm
mm
k a b
resolver
encoder
DESIGN
Siemens AG
not toleranced
dimensions 1 mm
three -- phase -- servomotor
with / without brake,
1FK604 :
index information date:name/respons.
date:12.10.2001
name:W. Müller
respons:Gessner
replacement
AND
510,37855.01--..
510,37855,11--..
self cooling with plug size 1;
design IM B5
sheet No.
total sheets