



## ROP 140

- einbaufertiger luftgelagerter Planarmotor mit setlichem Sub-D Anschluss 25 pol.
- Größe 140x140x25mm
- 2-phasige Ausführung
- 4 Hallsensoren zur Endlagenerkennung
- Haltebremse

Beschreibung	Symbol	Wert	Einheit
Statische Haltekraft x / y	$F_{\max}$	35	N
max. Geschwindigkeit <sup>0</sup>	$V_{\max}$	2	m/s
max. Beschleunigung <sup>1</sup>	$a_{\max}$	25	m/s <sup>2</sup>
Wiederholgenauigkeit		± 1	µm
zulässige Traglast (ohne Hebel)	$F_1$	140	N
zulässige Zugkraft auf Aktivteil (ohne Hebel)	$F_2$	35	N
zulässiges Drehmoment	$M_1$	2	Nm
Masse des Läufers	m	1,55	kg
Nennstrom <sup>2</sup>	$I_q$	3	A
Anzahl der Phasen		2	
Widerstand Phase/Phase	R	1,56	Ω
Induktivität Phase/Phase <sup>3</sup>	L	3,1	mH
Luftverbrauch	Q	4	l/min
erforderlicher Luftdruck	P	3,5	bar
zul. Läufer-Außentemperatur	T	80	°C
Abstand zwischen Läufer und Stator	H	12 ± 5	µm
Läuferlänge/-breite	L / B	140/140	mm
Läuferhöhe	H	25	mm

0) Spannungsversorgung des Läufers

1)  $a = F/m$  ist von der zu bewegenden Masse abhängig!

2) Die Spulen und deren Schaltung werden in Varianten gefertigt. Der Luftspalt ist geringfügig von der Traglast abhängig!

3) gemessen ohne Stator; Läufer auf Stator aufgesetzt doppelter Wert