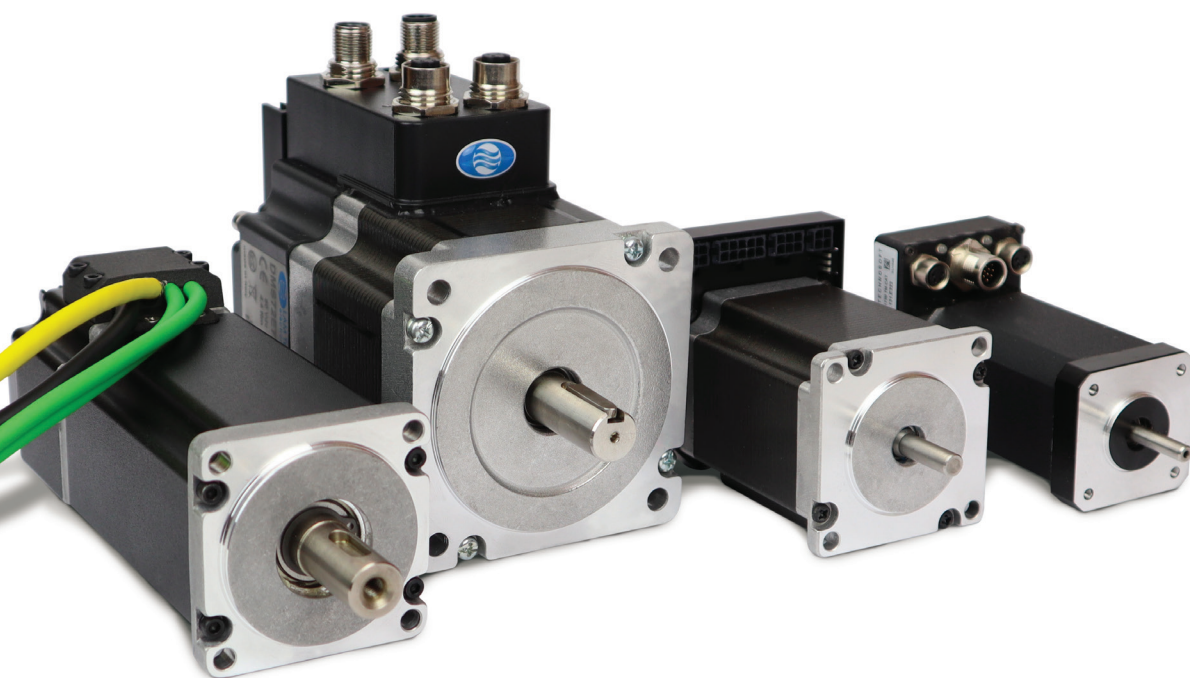


pamoco®



MOTORI CON ELETTRONICA INTEGRATA

Ether**CAT**®

CANopen®

PROFI®
NET

pamoco®

La nostra azienda

PAMOCO

UN PARTNER AFFIDABILE AL VOSTRO SERVIZIO:
SUPPORTO TECNICO, CONSULENZA ED ALTRO ANCORA

Operiamo dal 1979 nel settore dell'automazione industriale e siamo specializzati nel controllo di velocità e di posizione di motori elettrici in corrente alternata, corrente continua, passo passo e Brushless.

Rappresentiamo numerose aziende produttrici di componenti per l'automazione quali: motori, azionamenti, controllori, riduttori di velocità, moduli lineari, encoders.

Competenza tecnica, capacità di innovazione, flessibilità e orientamento alla necessità del cliente sono gli elementi base che caratterizzano la filosofia aziendale.

Rimaniamo sempre a fianco dei nostri clienti con il nostro servizio di assistenza tecnica sia in fase di installazione dei dispositivi che durante il funzionamento della macchina o dell'impianto, infatti,

grazie alla conoscenza della meccatronica e dei più diffusi linguaggi di programmazione, Pamoco è in grado di supportare l'ufficio tecnico del committente nella scelta sia del tipo di trasmissione cinematica più indicata che dei componenti necessari per lo sviluppo dell'applicazione.

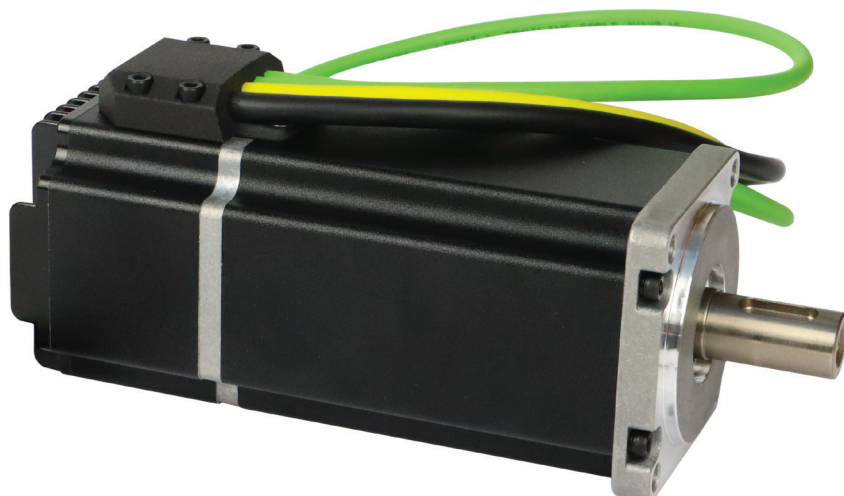
Pamoco, su richiesta del cliente, organizza corsi di formazione e seminari sui prodotti presso la propria sede o presso quella del committente. Collaborando con primarie aziende produttrici, Pamoco ha creato delle proprie linee di prodotti sviluppati secondo le esigenze del mercato Europeo.

pamoco®

Siamo certificati ISO 9001:2015



PMM - Motori brushless con elettronica integrata

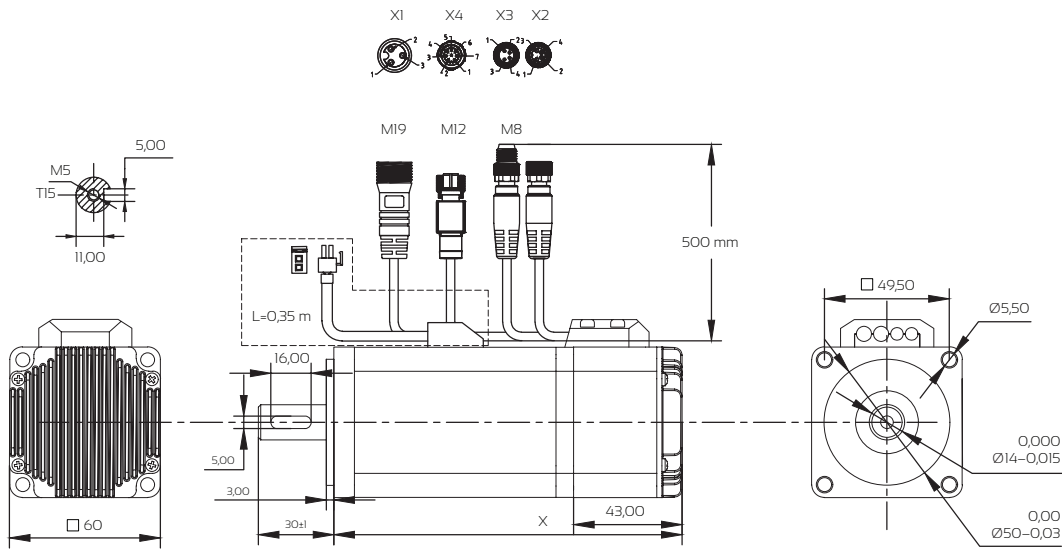


EtherCAT  CANopen 

Potenza (W)	PMM6020B	PMM6040B
Alimentazione (V)	48 (16-52)	
Encoder	Assoluto monogiro 10.000 imp/giro	
Comunicazione	EtherCAT, CanOpen, IO esterni	
Protocollo	CiA402	
Modalità di controllo	Contour position mode (PP) / Profile velocity mode (PV) Velocity mode (VM) / Profile torque mode (PT) Cyclic synchronous operation mode (CSP, CSV, CST) Origin regression mode (HM) Proprietary mode / multi segment position mode / multi segment speed mode	
Anelli di regolazione	Posizione 1KHz, Velocità 2 KHz, Corrente 20 KHz	
I/O Digitali	3DI (5V) optoisolati, 2DO (500mA), 3DI (3-30 V) senza isolamento 1DX (programmabile, 8mA max 3,3V)	
Funzioni DI programmabile	Servo enable, alarm reset, positive limit switch, negative limit switch, origin switch, clear fault history, step enable, quadrature pulse, duty cycle and direction signal, pulse and direction signal, etc.	
Classe di isolamento	F (155°C)	
Fault e prevenzione	Overcurrent, overtemperature, locked rotor protection, power supply overvoltage, power supply undervoltage, limit alarm, alarm information query, self-check failure, I2t overload protection, phase loss protection, position out of tolerance, etc.	
Aggiornamento Online	Disponibile	
Temperatura di lavoro	0 - 40°C	

Potenza (W)	Velocità nominale (rpm)	Corrente nominale (A)	Coppia nominale (Nm)	Coppia di picco (Nm)	Inerzia (Kg*cm2)
200	3000	6,4	0,64	1,28	0,19
400	3000	11,7	1,27	2,54	0,3

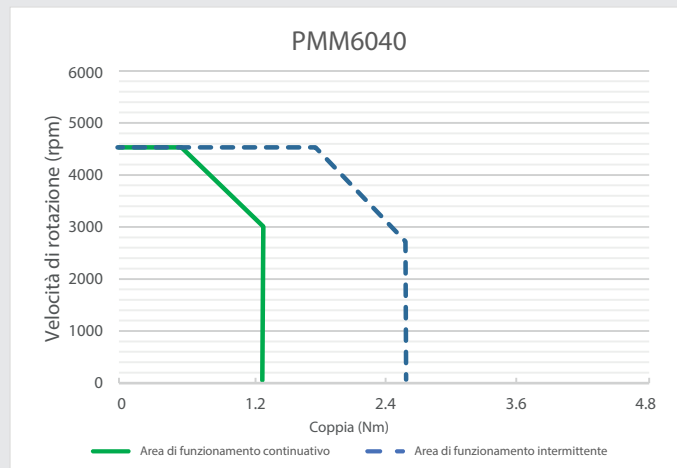
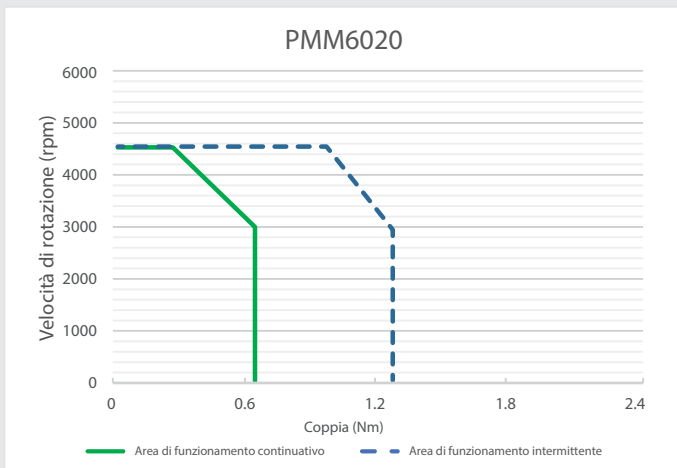
PMM60XXB-XX-B-0HE-LP



Potenza (W)	X (vers. con freno) (mm)	Diametro albero	Peso (vers. con freno) (kg)
200	115 (147)	Φ14	1,4 (2,0)
400	145 (177)	Φ14	1,6 (2,2)

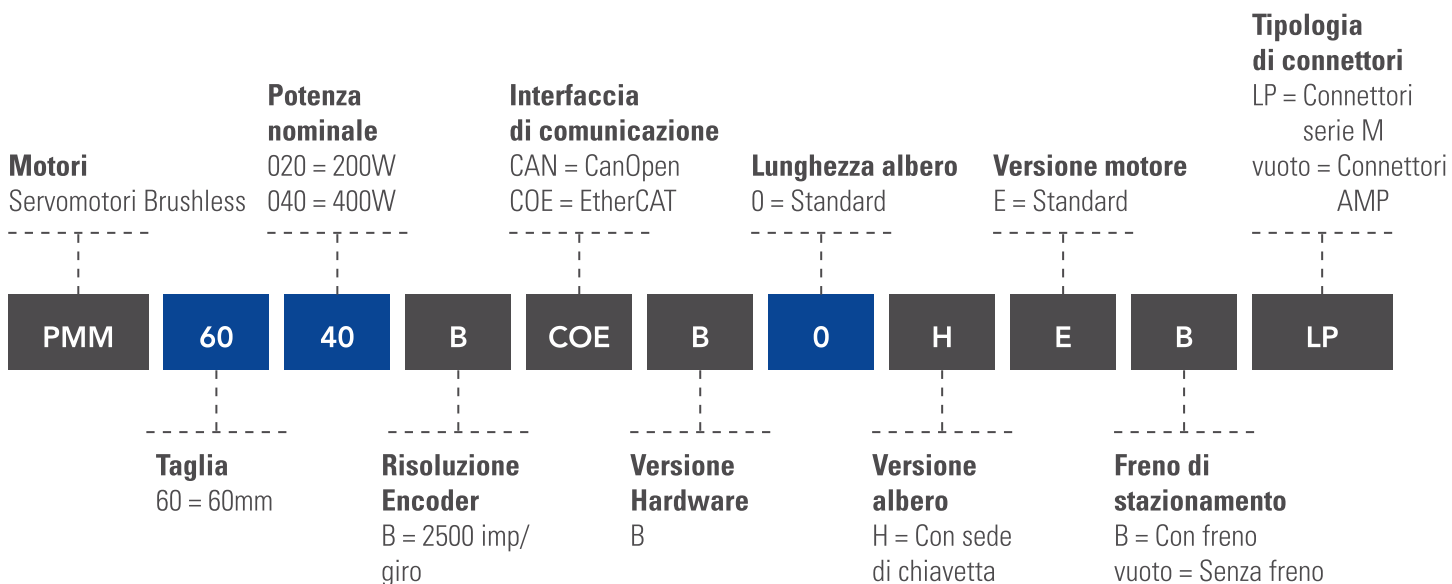
PMM60XX CanOpen																						
Connettore	X1 Potenza			X4 I/O						X5 (BRK)		X2 CanOpen IN				X3 CanOpen OUT						
PIN	1	2	3	1	2	3	4	5	6		1	2	1	2	3	4		1	2	3	4	
Descrizione	GND	DC48	BRK	DI1	DI2	DI3	GND	DX1	GND	PE	DC24	GND	GND	CAN L	CAN H	GND	PE	GND	CAN L	CAN H	GND	PE

PMM60XX EtherCAT																						
Connettore	X1 Potenza			X4 I/O						X5 (BRK)		X2 EtherCAT IN				X3 EtherCAT OUT						
PIN	1	2	3	1	2	3	4	5	6		1	2	1	2	3	4		1	2	3	4	
Descrizione	GND	DC48	BRK	DI1	DI2	DI3	GND	DX1	GND	PE	DC24	GND	TX+	RX+	RX-	TX-	PE	TX+	RX+	RX-	TX-	PE

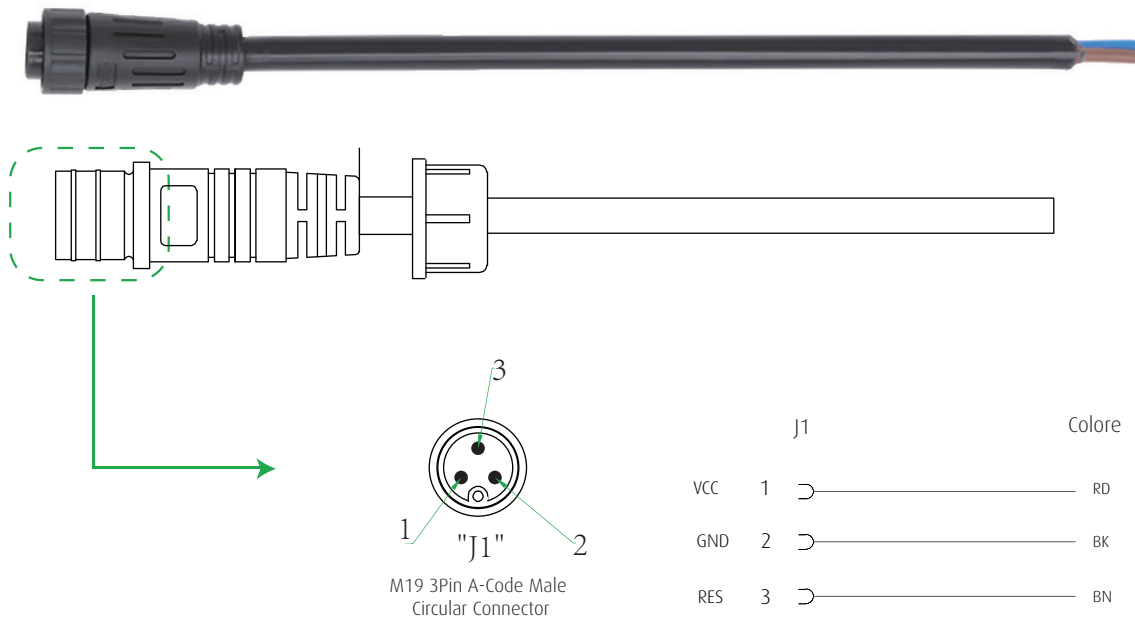


Descrizione codice d'ordine **PMM**

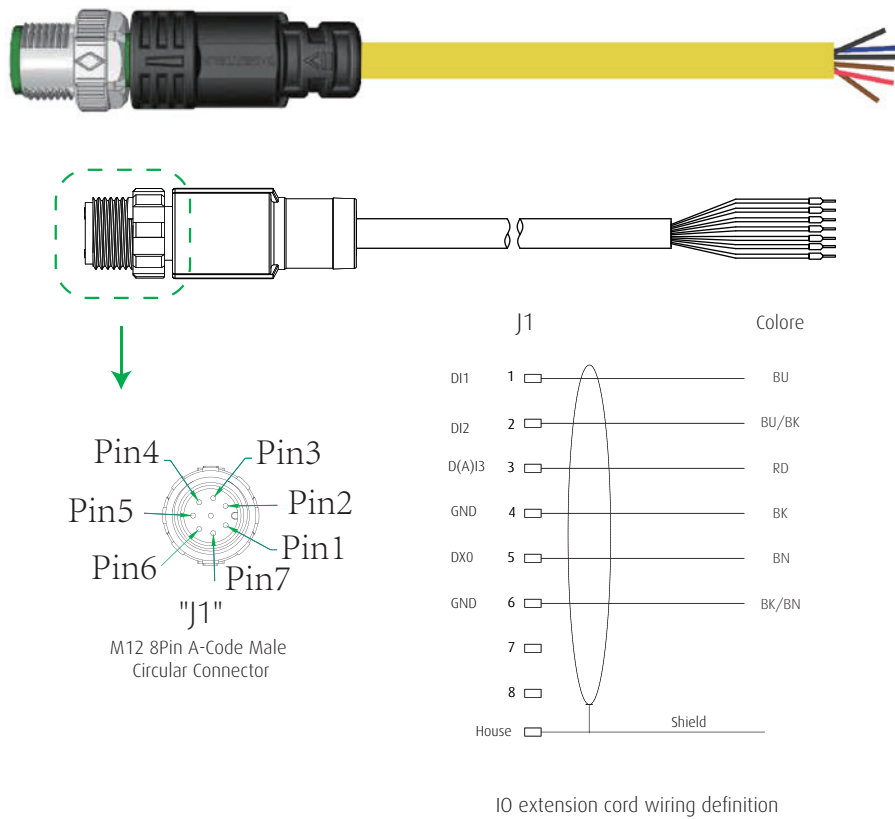
ESEMPIO



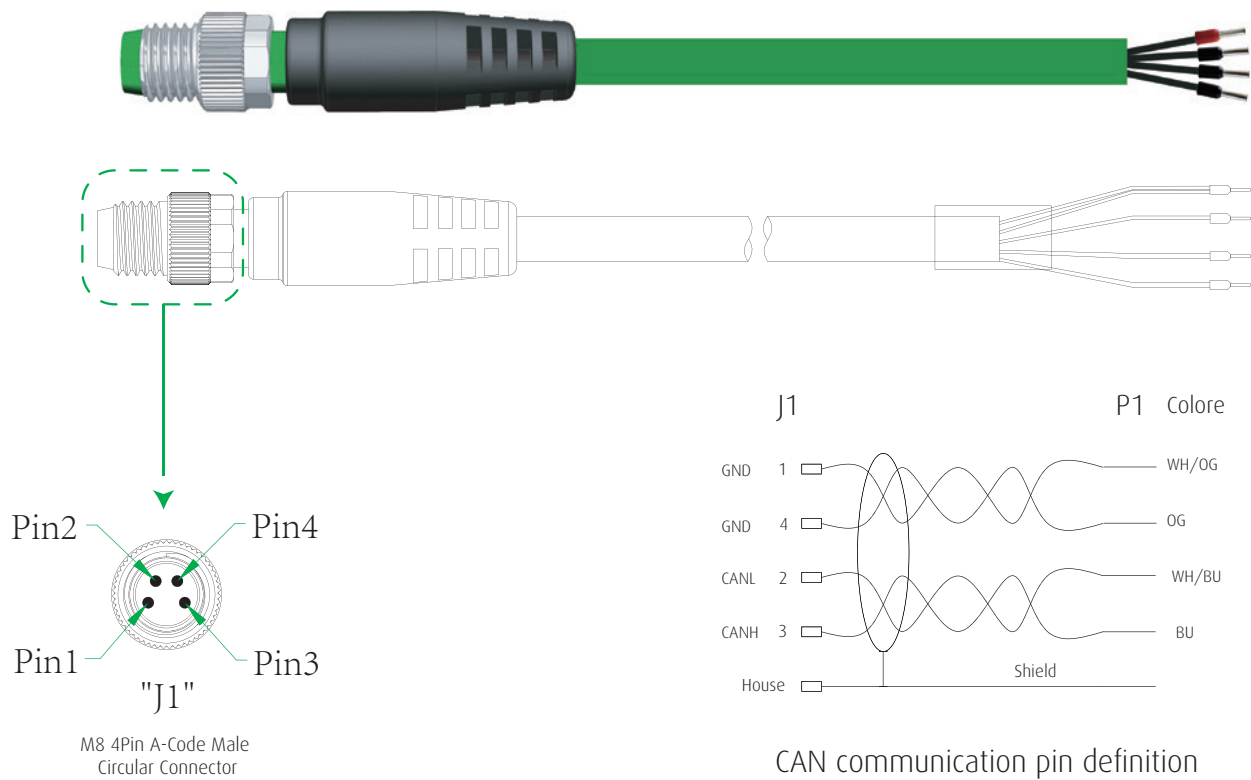
Cavo potenza - VDDX001P-L1000-YC-A



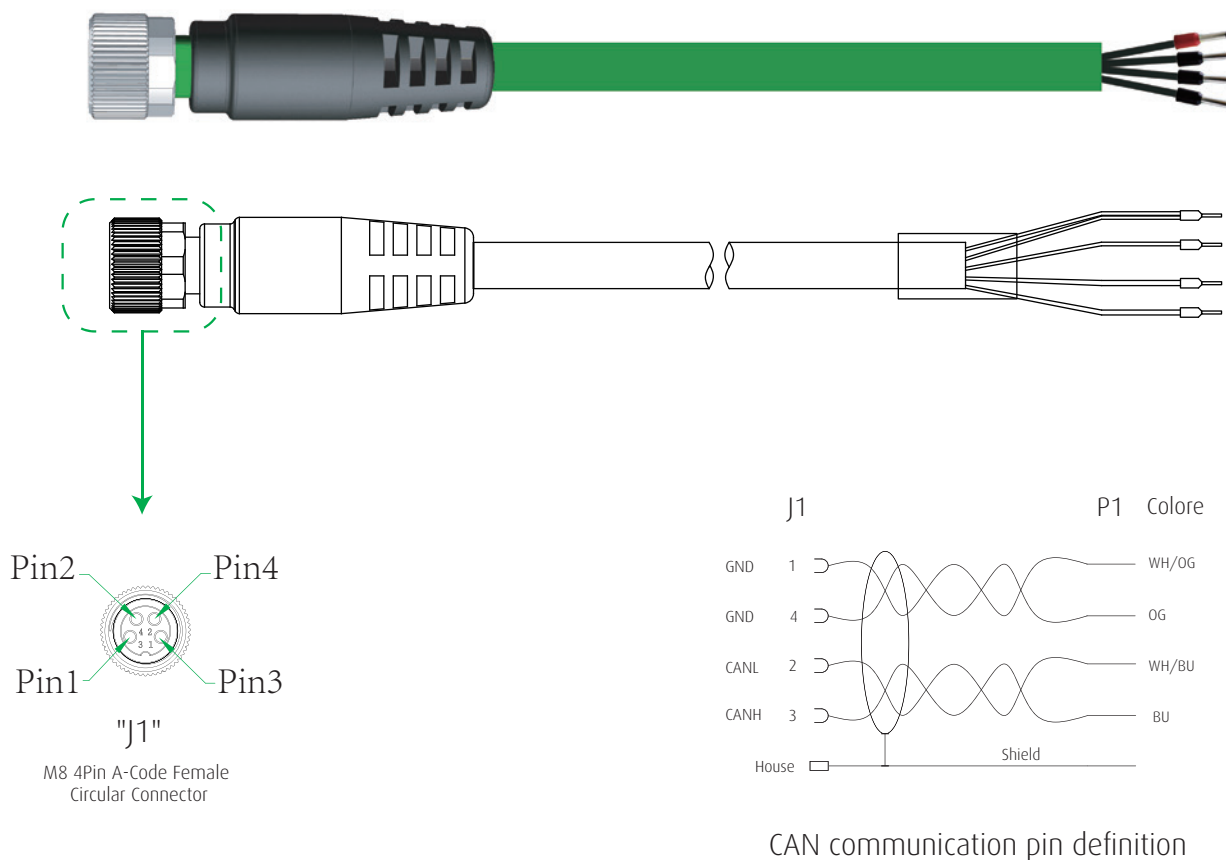
Cavo Input Output - VDIX002P-L1000-YC-A

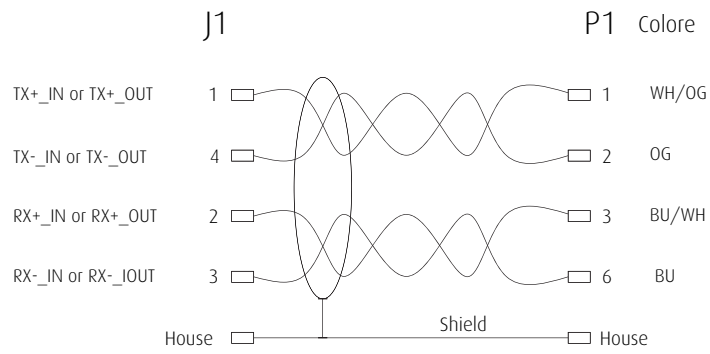
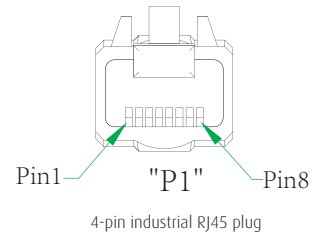
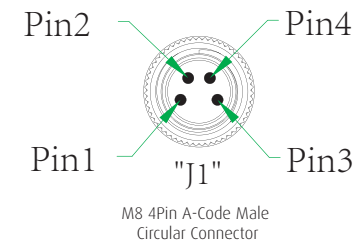
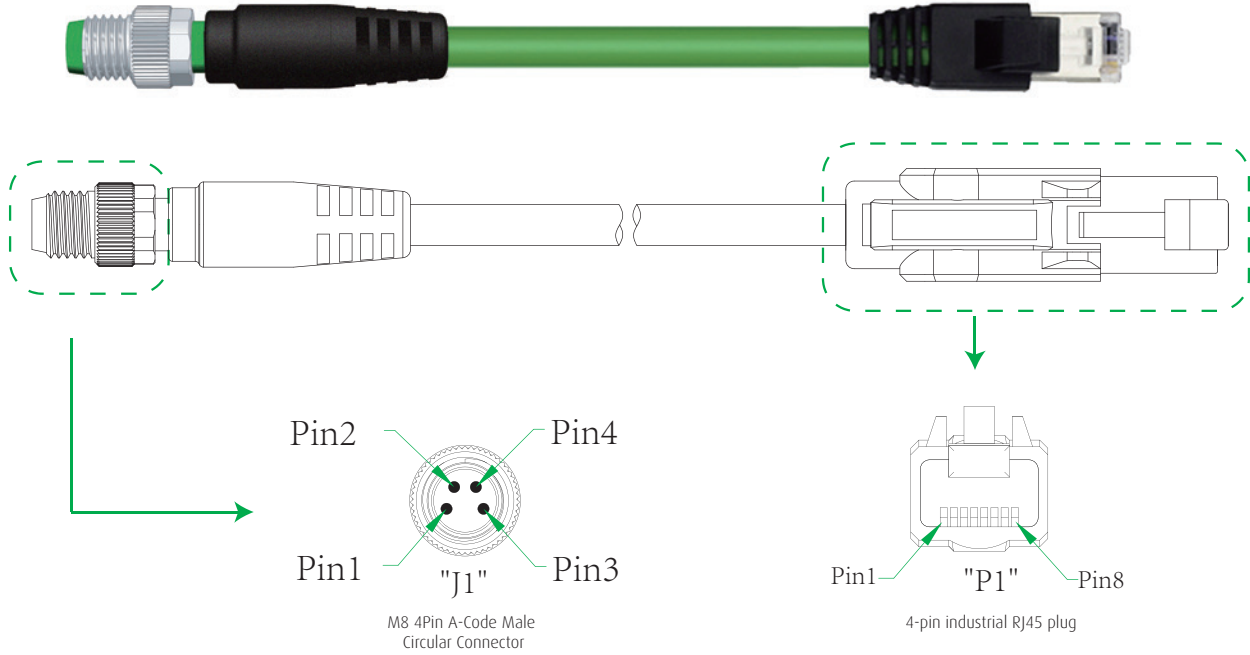


Cavo CAN In - VDCX008P-L1000-ZJ-A



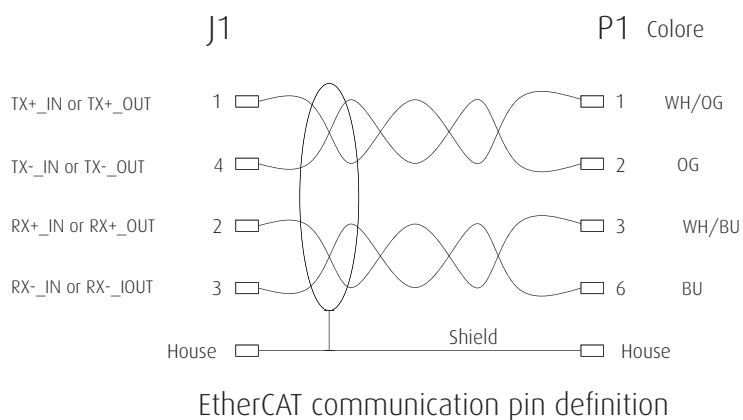
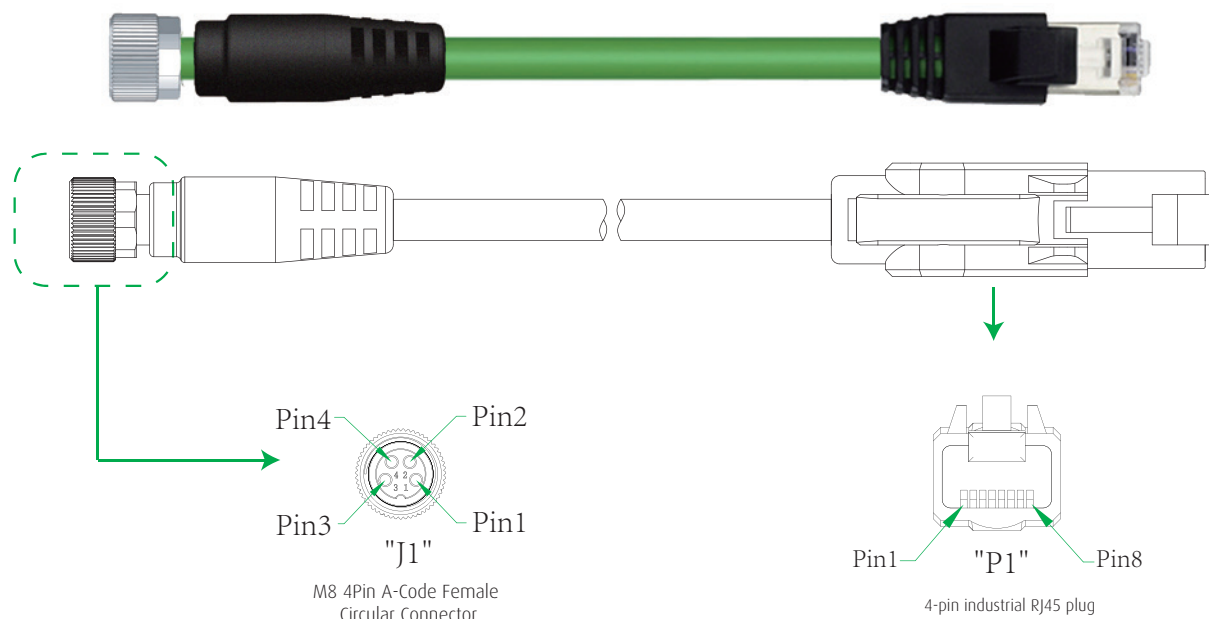
Cavo CAN Out - VDCX009P-L1000-ZJ-A





EtherCAT communication pin definition

Cavo EtherCAT Out - VDCX003P-COE-L1000-ZJ-A



Codice d'ordine cavi

Codice Pamoco	Descrizione	Materiale	Colore	Lunghezza (m)	Raggio di curvatura	Resistenza di contatto (mΩ)
84/10351	VDDX001P-L1000-YC-A	PVC	Nero	1	10xD	≤3
84/10350	VDIX002P-L1000-YC-A	PUR	Giallo	1	10xD	≤3
84/10436	VDCX008P-L1000-ZJ-A	PUR	Verde	1	10xD	≤3
84/10437	VDCX009P-L1000-ZJ-A	PUR	Verde	1	10xD	≤3
84/10349	VDCX005P-COE-L1000-ZJ-A	PUR	Verde	1	10xD	≤3
84/10438	VDCX003P-COE-L1000-ZJ-A	PUR	Verde	1	10xD	≤3

iMOT17xB - Motori brushless NEMA17 con controllore integrato



	iMOT17xB XM-CAN	iMOT17xB TM-CAN	iMOT17xB TM-CAT
Alimentazione potenza - V DC	12-48		
Alimentazione Logica - V DC	15-36		
I/O	4 Ingressi digitali programmabili 5-24 V		
	2 Uscite digitali 24V/TTL NPN/0,5A		
	1 Ingresso analogico 12 bit 0-5 V		

EtherCAT  CANopen 

Il motore brushless **NEMA17** "intelligente" con controllore integrato a bordo consente, tramite la programmazione in **TML** (Technosoft Motion Language) o l'utilizzo delle librerie di motion per PC o PLC, la memorizzazione e l'esecuzione di profili e curve di movimento PVT, PT interpolato, gearing e camma elettrica senza l'utilizzo di un CPU a monte.

Il motore è equipaggiato con un **encoder assoluto magnetico monogiro** con una risoluzione di 4096 imp/giro (12 bit).

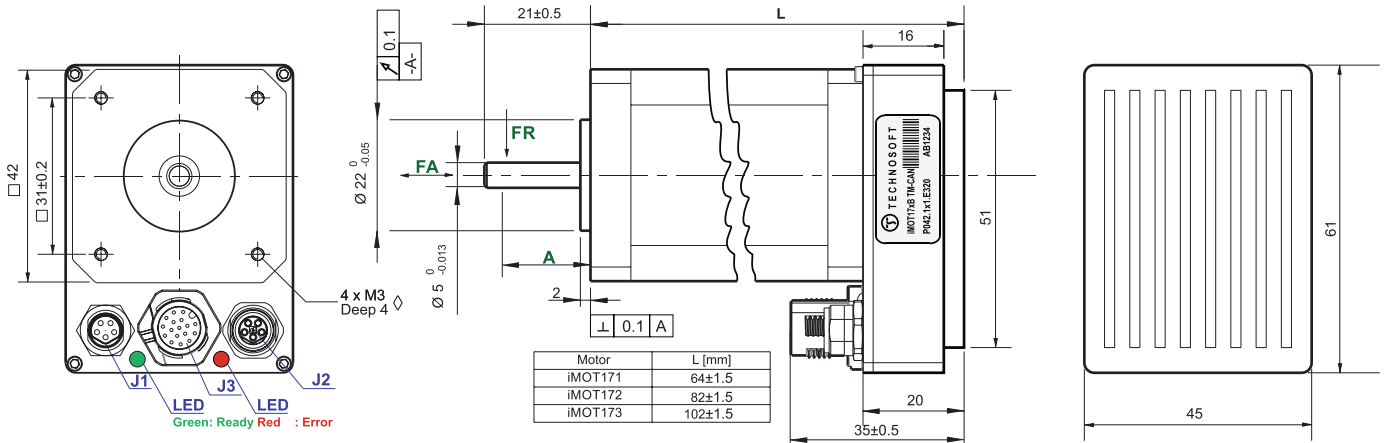
I motori **iMOT17xB** sviluppano una coppia nominale sino a 240 mNm a 4000 rpm e consentono una comunicazione tramite bus di campo TMLCAN CanOpen (CiA301 v.2.0, 305 e 402 v.3.0) e EtherCAT (CoE).

Specifiche motori

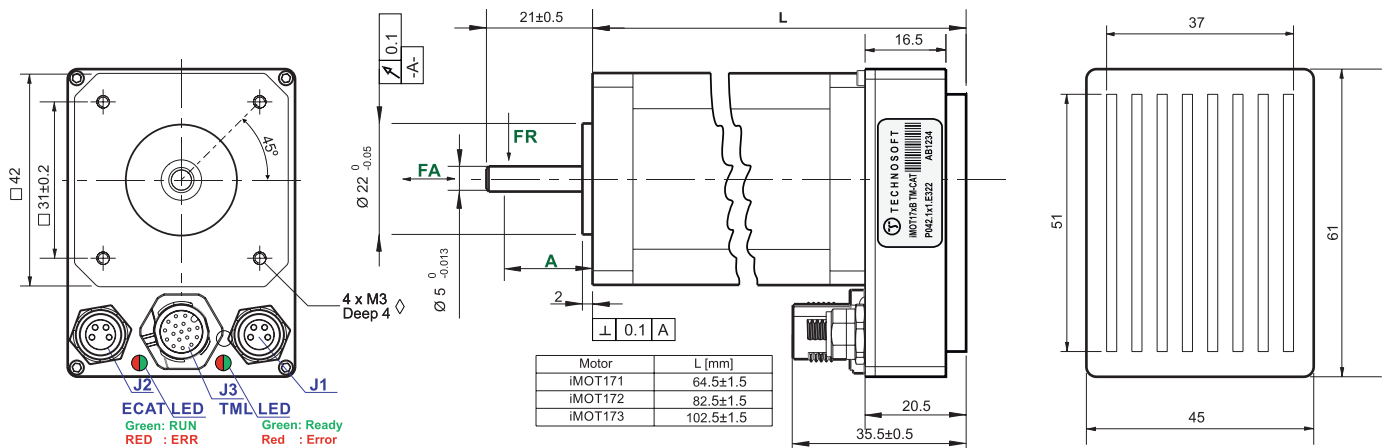
		iMOT171B XM-CAN	iMOT172B XM-CAN	iMOT173B XM-CAN	iMOT171B TM-CAN	iMOT172B TM-CAN	iMOT173B TM-CAN	iMOT171B TM-CAT	iMOT172B TM-CAT	iMOT173B TM-CAT
Lunghezza (Lmax)	mm	64 +/-1,5	82 +/-1,5	102 +/-1,5	64 +/-1,5	82 +/-1,5	102 +/-1,5	64 +/-1,5	82 +/-1,5	102 +/-1,5
Coppia nominale	mNm	80	160	240	80	160	240	80	160	240
Corrente di fase	Arms	2,9	3,1	3,6	2,9	3,1	3,6	2,9	3,1	3,6
Corrente di picco	Apicco	8,7	9,3	13,6	8,7	9,3	13,6	8,7	9,3	13,6
Inerzia	g cm ²	29	59	89	29	59	89	29	59	89
Peso	g	395	515	720	395	515	720	395	515	720
Massima forza radiale sull'albero*	N	28	28	28	28	28	28	28	28	28
Massima forza assiale sull'albero	N	10	10	10	10	10	10	10	10	10
Grado di protezione standard	IP	40	40	40	40	40	40	40	40	40
Encoder	Assoluto 4096 imp/giro									

*A 20mm dalla flangia

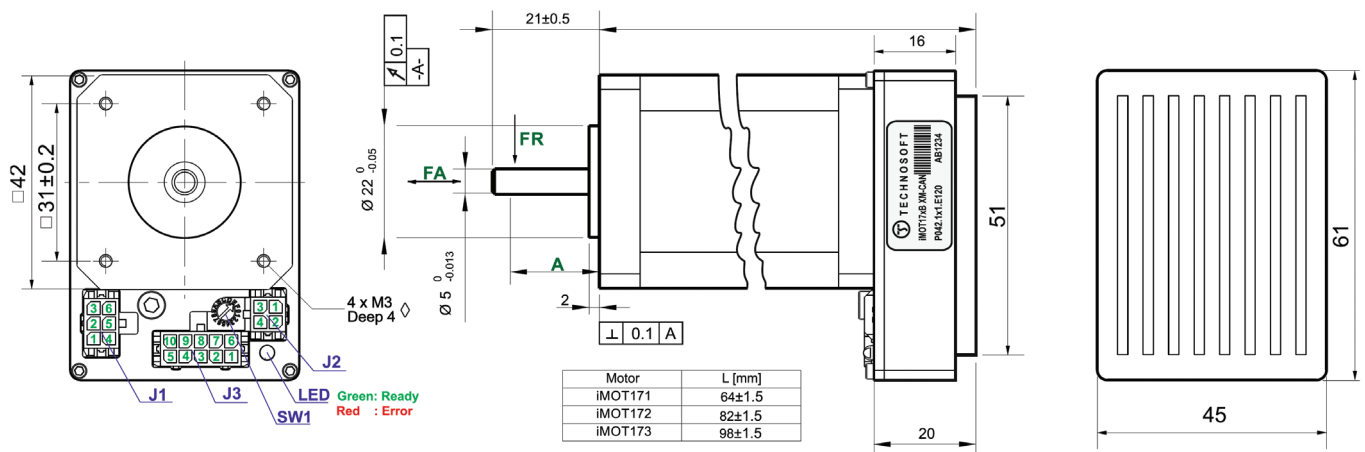
iMOT17xB-TM-CAN

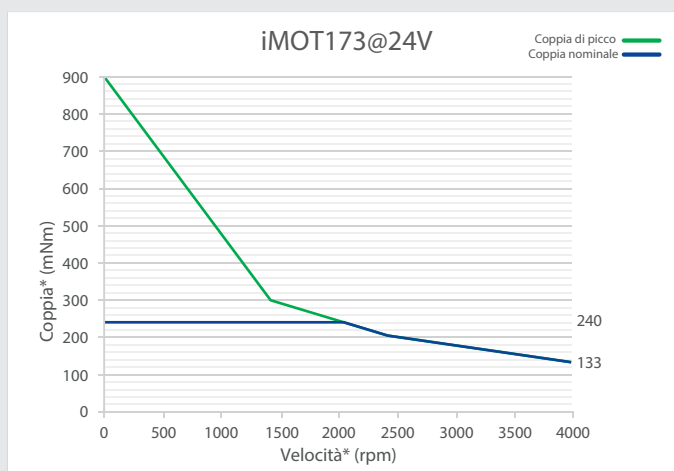
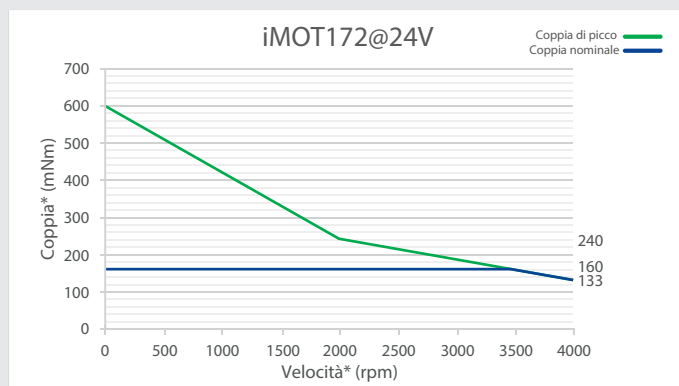
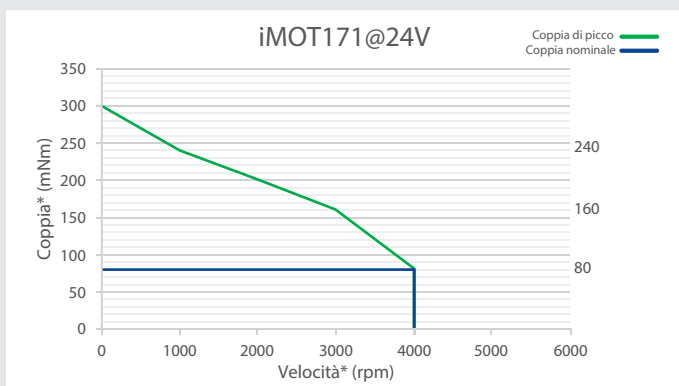


iMOT17xB-TM-CAT



iMOT17xB-XM-CAN





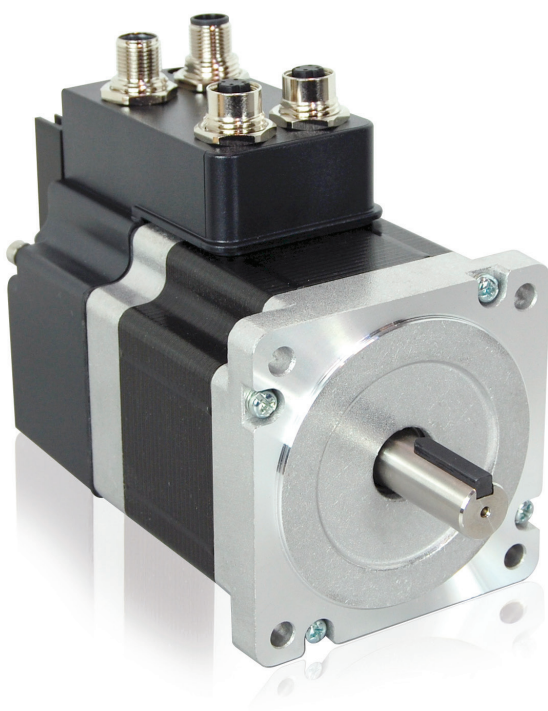
Composizione della famiglia

	4 Ingressi digitali, 2 uscite digitali, 1 ingresso analogico, Closed Loop Encoder assoluto
12-48 V DC / 0,08 Nm / Conn Rettangolari / CanOpen	iMOT171 XM-CAN
12-48 V DC / 0,16 Nm / Conn Rettangolari / CanOpen	iMOT172 XM-CAN
12-48 V DC / 0,24 Nm / Conn Rettangolari / CanOpen	iMOT173 XM-CAN
12-48 V DC / 0,08 Nm / Conn M8 e M12/ CanOpen	iMOT171 TM-CAN
12-48 V DC / 0,16 Nm / Conn M8 e M12 / CanOpen	iMOT172 TM-CAN
12-48 V DC / 0,24 Nm / Conn M8 e M12 / CanOpen	iMOT173 TM-CAN
12-48 V DC / 0,08 Nm / Conn M8 e M12 / EtherCAT	iMOT171 TM-CAT
12-48 V DC / 0,16 Nm / Conn M8 e M12 / EtherCAT	iMOT172 TM-CAT
12-48 V DC / 0,24 Nm / Conn M8 e M12 / EtherCAT	iMOT173 TM-CAT

Codice Pamoco	Descrizione
84/7570	HC iMOT17 XM-CAN P038.040.C079

Set connettori a "crimpare" per motori iMOT17 XM-CAN

DMS7xE - Motori stepper NEMA34 con azionamento vettoriale integrato e interfaccia EtherCAT



	DMS7xE4xxx(A)	DMS7xE7xxx(A)
Alimentazione potenza - V DC (V AC)	20 - 50 (16 - 36)	24 - 90 (20 - 65)
Alimentazione Logica - V DC	20 - 35	20 - 35
I/O	6 Ingressi digitali programmabili 3-28 V DC	
	3 Uscite digitali PNP 3-30 V DC	
	2 Ingressi analogici: -10 /+10 V	

EtherCAT 

La tecnologia di controllo vettoriale integrata nei motori passo-passo ad alta coppia ha prodotto un sistema performante in grado di abbattere i costi di installazione e ridurre gli ingombri.

I motori integrati della serie **DMS7xEx3** hanno flangia **NEMA34** e coppia nominale fino a **12,1Nm** e sono equipaggiati con bus di campo **EtherCAT** (protocollo **CoE** e profilo CiA **DS402**).

I modelli con **Encoder** a bordo permettono la gestione in closed-loop del motore che elimina le problematiche legate alla perdita di passo, consente il controllo di coppia, riduce la rumorosità e migliora le prestazioni globali dell'applicazione. Attivando il controllo dinamico della corrente si limita il riscaldamento del motore e il consumo energetico.

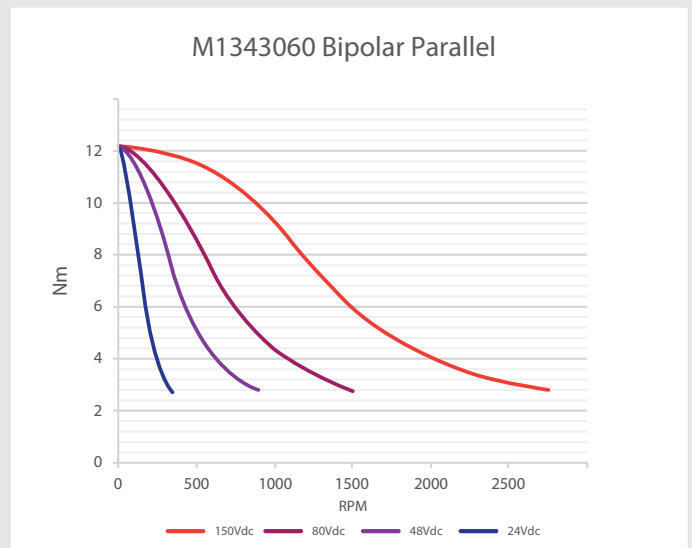
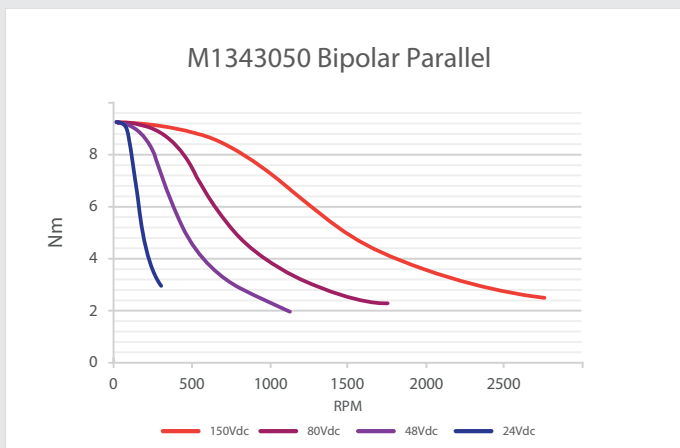
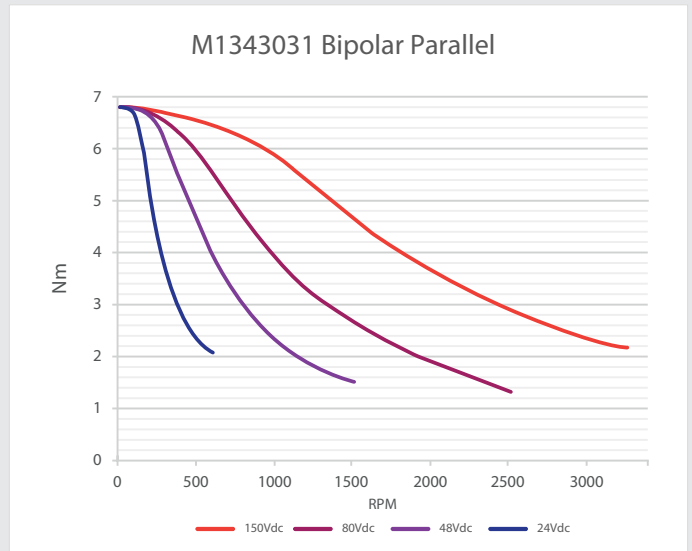
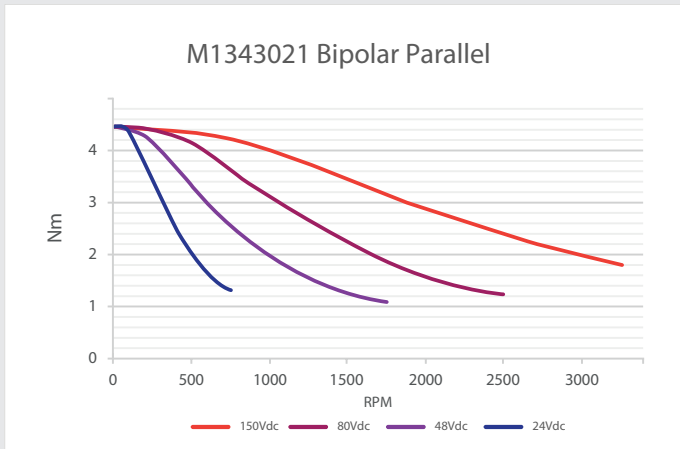
L'azionamento può operare secondo le modalità Profile Position, Profile Velocity, Profile Torque, Cyclic Synchronous Position (CSP) e Cyclic Synchronous Velocity (CSV). Sono inoltre disponibili le funzioni di **Touch Probe** e la modalità Homing, che include oltre 50 tipi diversi di azzeramento.

L'alimentazione di potenza può essere fornita sia in DC che in **AC** e può anche essere rimossa per mettere in sicurezza l'applicazione lasciando comunque il bus attivo per mezzo dell'alimentazione ausiliaria.

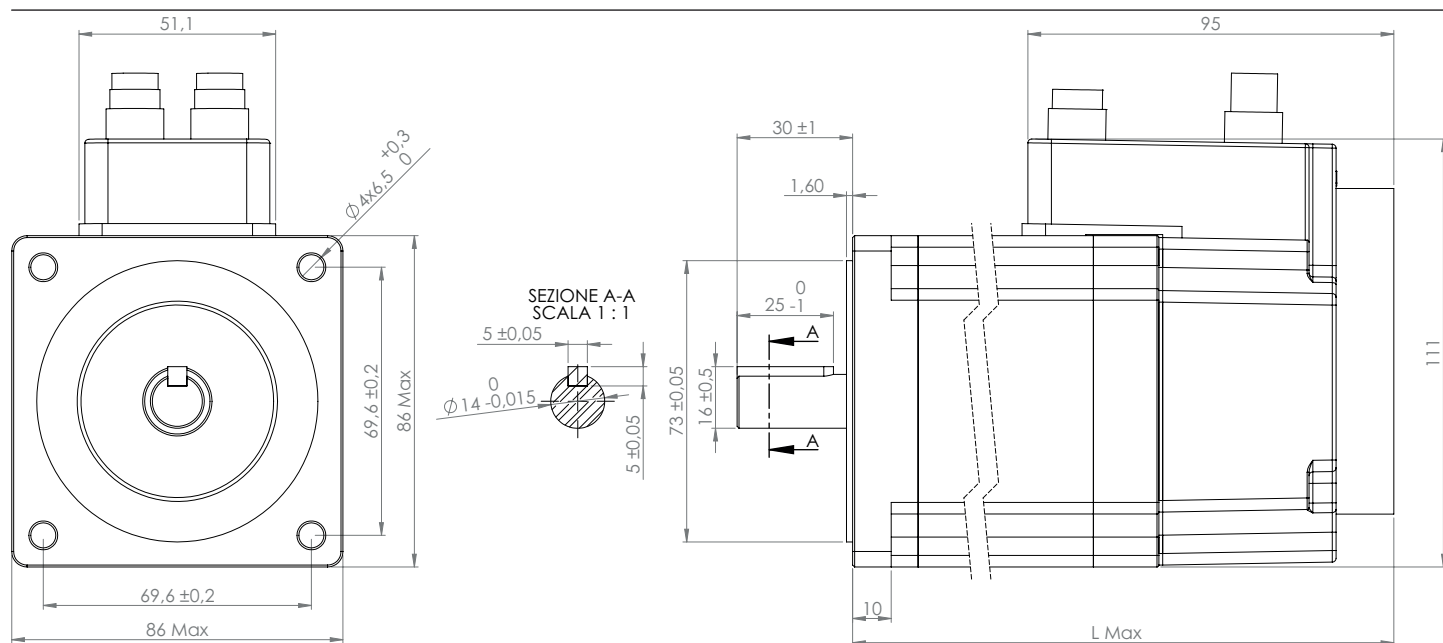
Specifiche motori

		DMS7xEx321	DMS7xEx331	DMS7xEx350	DMS7xEx360
Coppia di tenuta	Nm	4,4	6,8	9,2	12,1
Coppia residua	Nm	0,065	0,095	0,19	0,25
Corrente di fase	Arms	7,1	7,1	7,1	10
Induttanza di fase	mH	1,6	2,2	3,4	2,2
Resistenza di fase	Ohm	0,21	0,26	0,43	0,21
Inerzia	g cm ²	1050	1550	2200	2500
Peso	Kg	2,4	3,1	4,2	5,1
Massima forza radiale sull'albero*	N	220	220	220	220
Massima forza assiale sull'albero	N	50	50	50	50
Grado di protezione standard	IP	60	60	60	60
Lmax	mm	139	159	187	211
Classe di isolamento		B	B	B	B
Encoder		Incrementale A, B, I			

*A 20mm dalla flangia



DMS7xxx3xx



Composizione della famiglia

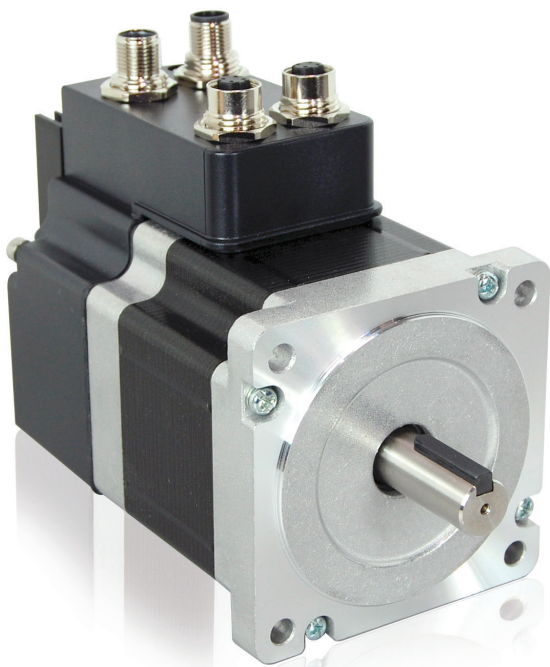
Alimentazione di Potenza / Corrente Motore Alimentazione ausiliaria 24Vdc	3 Ingressi digitali, 3 Ingressi/uscite digitali, 2 Ingressi analogici	3 Ingressi digitali, 3 Ingressi/uscite digitali, 2 Ingressi analogici, Anello chiuso encoder incrementale
20-50Vdc (16-36 Vac) / 4,4Nm	DMS71E4321(A)	DMS72E4321(A)
20-50Vdc (16-36 Vac) / 6,8Nm	DMS71E4331(A)	DMS72E4331(A)
20-50Vdc (16-36 Vac) / 9,2Nm	DMS71E4350(A)	DMS72E4350(A)
20-50Vdc (16-36 Vac) / 12,1Nm	DMS71E4360(A)	DMS72E4360(A)
24-90Vdc (20-65 Vac) / 4,4Nm	DMS71E7321(A)	DMS72E7321(A)
24-90Vdc (20-65 Vac) / 6,8Nm	DMS71E7331(A)	DMS72E7331(A)
24-90Vdc (20-65 Vac) / 9,2Nm	DMS71E7350(A)	DMS72E7350(A)
24-90Vdc (20-65 Vac) / 12,1Nm	DMS71E7360(A)	DMS72E7360(A)

Il suffisso A (ad es. DMS72E4331A) identifica le versioni alimentabili in alternata

La configurazione e la diagnostica avvengono mediante il software gratuito **Omni Automation IDE**

Tutti i marchi riportati appartengono ai legittimi proprietari così come nomi di prodotto e nomi commerciali.

DMS7xPx3 - Motori stepper NEMA34 con azionamento vettoriale integrato e interfaccia ProfiNet



	DMS7xP4xxx(A)	DMS7xP7xxx(A)
Alimentazione potenza - V DC (V AC)	20 - 50 (16 - 36)	24 - 90 (20 - 65)
Alimentazione Logica - V DC	20 - 35	20 - 35
I/O	6 Ingressi digitali programmabili 3-28 V DC	
	3 Uscite digitali PNP 3-30 V DC	
	2 Ingressi analogici: -10 /+10 V	



Disponibili in 4 diverse taglie con coppia da 4,4Nm fino a **12,1Nm**, i motori integrati della serie **DMS7xPx3** sono caratterizzati da dimensioni compatte e un ricco set di funzionalità. Possono lavorare in **controllo di posizione, di velocità e di coppia**, integrano oltre 30 diverse modalità di azzeramento e dispongono di I/O digitali e analogici per il collegamento di sensori locali quali fine corsa, **touchprobe**, ecc.

Il bus **ProfNet** raggiunge il massimo delle prestazioni grazie al supporto della modalità **Isochronous real-time (IRT)** che consente di realizzare anche applicazioni con assi interpolati.

I motori integrati della serie DMS7xPx3 vengono forniti completi di file **GSDML** e si integrano perfettamente all'interno dell'ambiente di sviluppo di **Siemens STEP 7 TIA Portal**.

La realizzazione interamente digitale ed il controllo vettoriale del motore assicurano alte prestazioni ed efficienza.

La flangia è in standard **NEMA34** e sono disponibili modelli con **Encoder** integrato e gestione in **anello chiuso** del motore.

L'affidabilità delle connessioni è assicurata da connettori industriali **M12**.

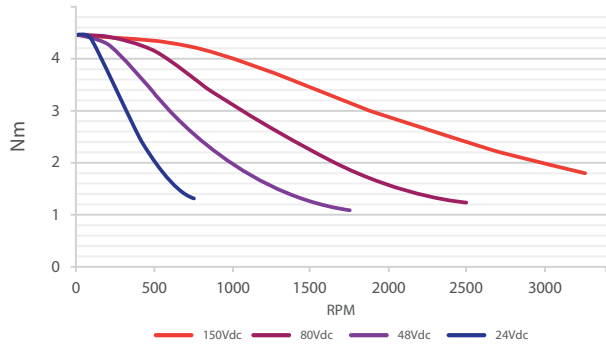
L'alimentazione di potenza può essere fornita sia in DC che in **AC** e può anche essere rimossa per mettere in sicurezza l'applicazione lasciando comunque il bus attivo per mezzo dell'alimentazione ausiliaria.

Specifiche motori

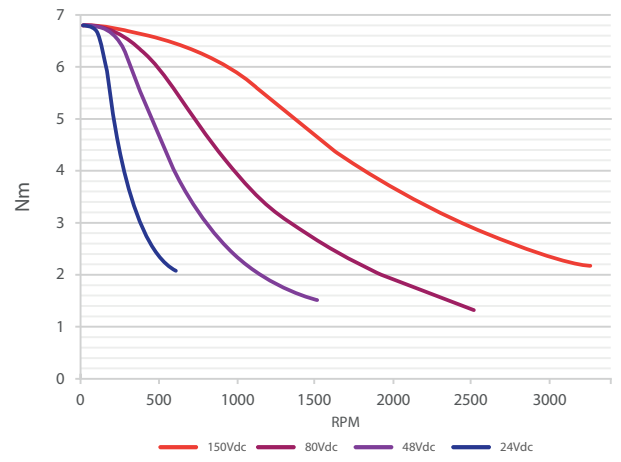
		DMS7xPx321	DMS7xPx331	DMS7xPx350	DMS7xPx360
Coppia di tenuta	Nm	4,4	6,8	9,2	12,1
Coppia residua	Nm	0,065	0,095	0,19	0,25
Corrente di fase	Arms	7,1	7,1	7,1	10
Induttanza di fase	mH	1,6	2,2	3,4	2,2
Resistenza di fase	Ohm	0,21	0,26	0,43	0,21
Inerzia	g cm ²	1050	1550	2200	2500
Peso	Kg	2,4	3,1	4,2	5,1
Massima forza radiale sull'albero*	N	220	220	220	220
Massima forza assiale sull'albero	N	50	50	50	50
Grado di protezione standard	IP	60	60	60	60
Lmax	mm	139	159	187	211
Classe di isolamento		B	B	B	B
Encoder		Incrementale A, B, I			

*A 20mm dalla flangia

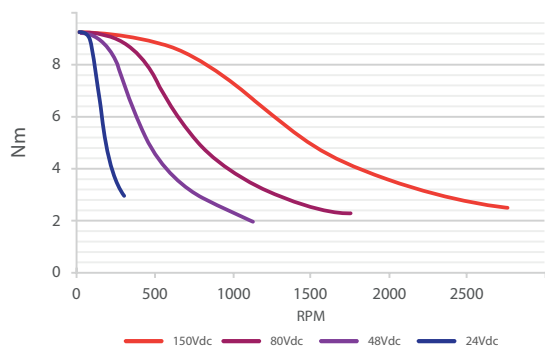
M1343021 Bipolar Parallel



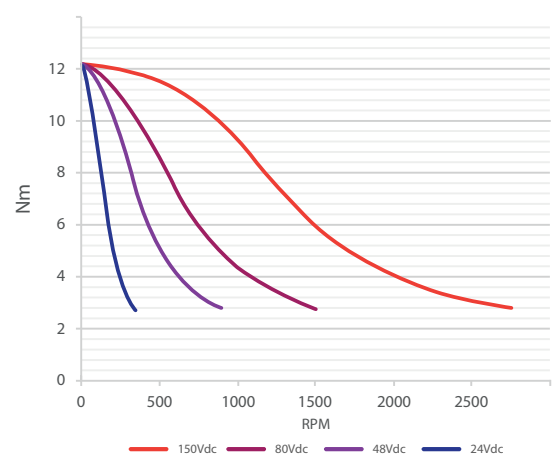
M1343031 Bipolar Parallel



M1343050 Bipolar Parallel



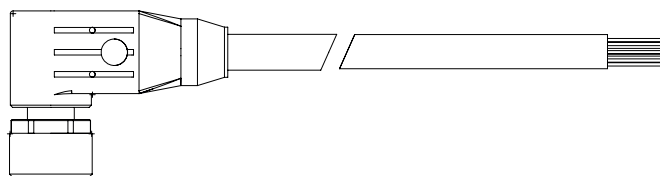
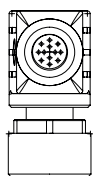
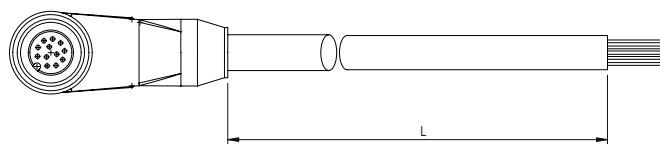
M1343060 Bipolar Parallel



CAVI DI COLLEGAMENTO - CC62F12xxxA1 Cavo encoder

Connessioni PIN	Colori Cavi
	1 Giallo
	2 Bianco/Giallo
	3 Marrone
	4 Bianco/Marrone
	5 Violetto
	6 Bianco/Violetto
	7 Rosso
	8 Nero
	9 Verde
	10 Arancio
	11 Blu
	12 Grigio

Modello	Lunghezza (m)
Cavo flessibile, 0,14 mmq, connettore angolare M12 femmina 12 pin coding A	
CC62F12C20A1	2
CC62F12C50A1	5

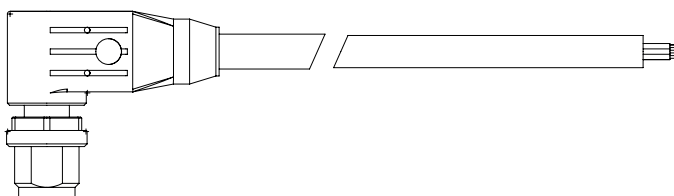
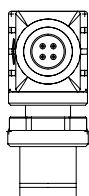
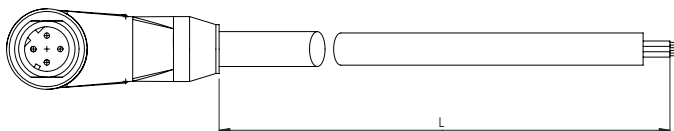


CAVI DI COLLEGAMENTO - CC64M64xxxA2 Cavo ethernet

EtherCAT


Connessioni PIN	Colori Cavi
	1 Bianco/Arancio
	2 Bianco/Verde
	3 Arancio
	4 Verde
	Involucro Intrecciato

Modello	Lunghezza (m)
Cavo flessibile schermato, 0,25 mmq, connettore angolare 2xM12 maschio 4 pin coding D	
(1) CC64M64M4B20A2	2
(2) CC64M64M4B50A2	5
CC64M4B84A2*	10

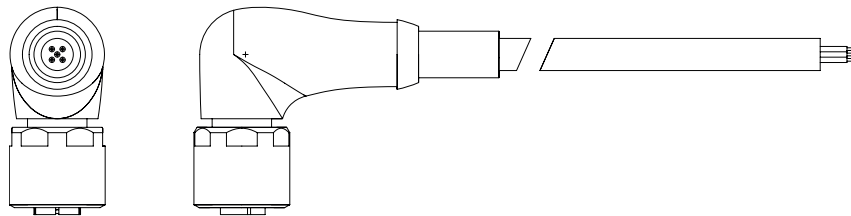
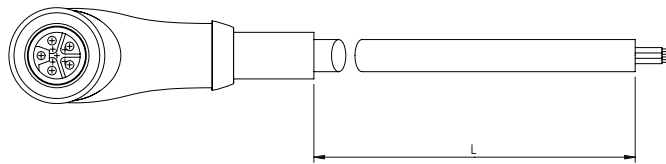


*Il cavo CC64M4B84A2 ha il connettore M12 da un solo lato

CAVI DI COLLEGAMENTO - CC72F5xxxA6 Cavo di potenza

Connessioni PIN		Colori Cavi
	1	Marrone
	2	Bianco
	3	Blu
	4	Nero
	FE (5)	Grigio

Modello	Lunghezza (m)
Cavo flessibile, 1,5 mmq, connettore angolare M12 femmina 5 pin coding L	
CC72F5C20A6	2
CC72F5C50A6	5



iMOT17xS - Motori stepper NEMA17 con controllore integrato



	iMOT172S XM-CAN	iMOT172S TM-CAN	iMOT172S TM-CAT
Alimentazione potenza - V DC	12-48		
Alimentazione Logica - V DC	15-36		
I/O	4 Ingressi digitali programmabili 5-24 V		
	2 Uscite digitali 24V/TTL NPN/0,5A		
	1 Ingresso analogico 12 bit 0-5 V		

EtherCAT® CANopen®

Motore stepper a 2 fasi **NEMA17** "intelligente" con controllore integrato a bordo.

Tramite la programmazione in **TML** o l'utilizzo delle librerie di motion per PC o PLC, consente la memorizzazione e l'esecuzione di profili e curve di movimento PVT, PT interpolato, gearing e camma elettrica senza l'utilizzo di un CPU a monte.

Il motore può essere utilizzato sia in anello chiuso, grazie al sensore di posizione assoluto monogiro che in anello aperto, con funzione microstepping e segnalazione perdita di passo, grazie al feedback del sensore di posizione.

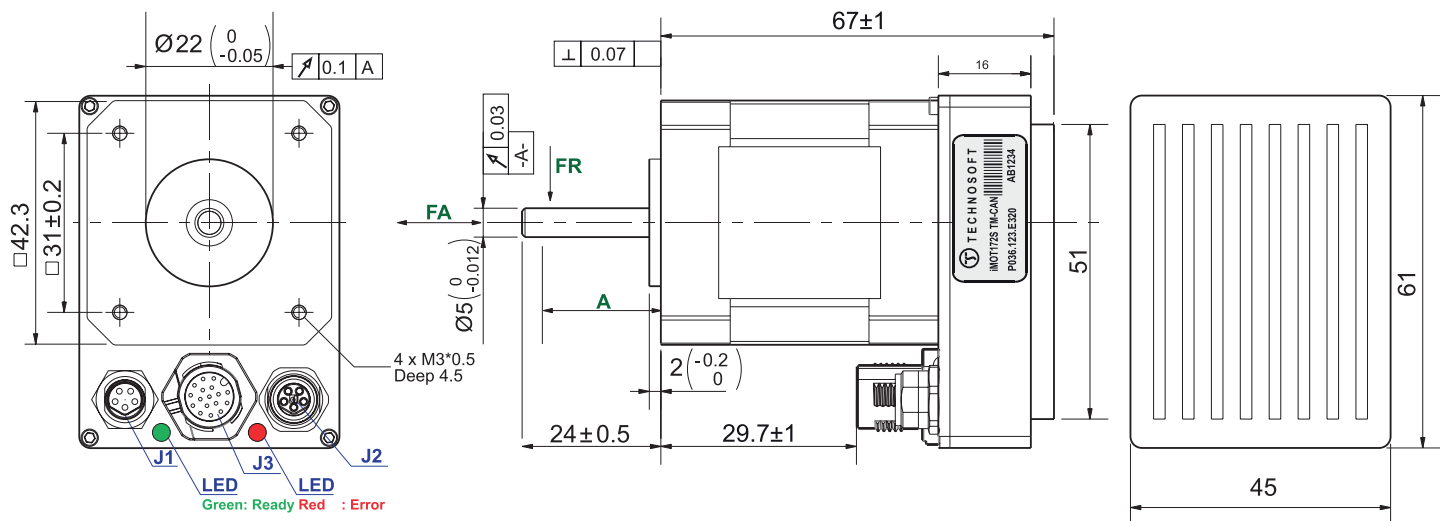
I motori **iMOT17xS** sviluppano una coppia di 300mNm e sono equipaggiati con bus di campo, TMLCAN CanOpen (CiA301, 305 e 402) o EtherCAT(CoE).

Specifiche motori

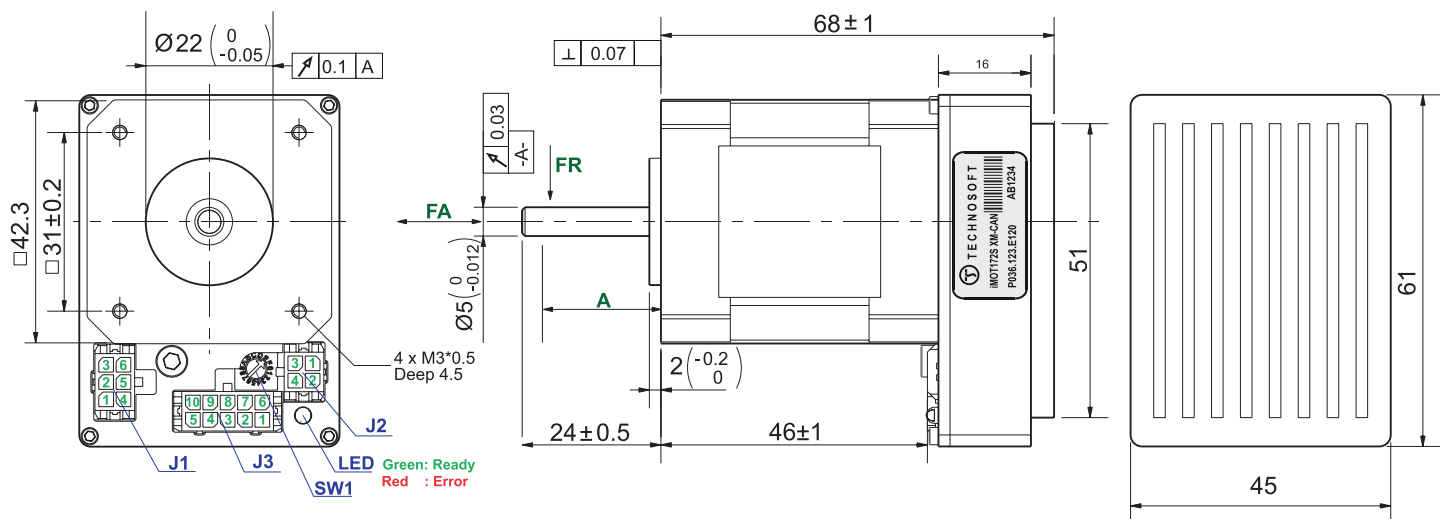
		iMOT172S XM-CAN	iMOT172 TM-CAN	iMOT172 TM-CAT
Lunghezza (Lmax)	mm	68 +/-1	67 +/-1	67 +/-1
Coppia di tenuta	mNm	300	300	300
Corrente di fase	Arms	3	3	3
Inerzia	g cm ²	82	82	82
Peso	g	413	413	413
Massima forza radiale sull'albero*	N	20	20	20
Massima forza assiale sull'albero	N	7	7	7
Grado di protezione standard	IP	20	50	50
Encoder		Assoluto 4096 imp/giro		

*A 20mm dalla flangia

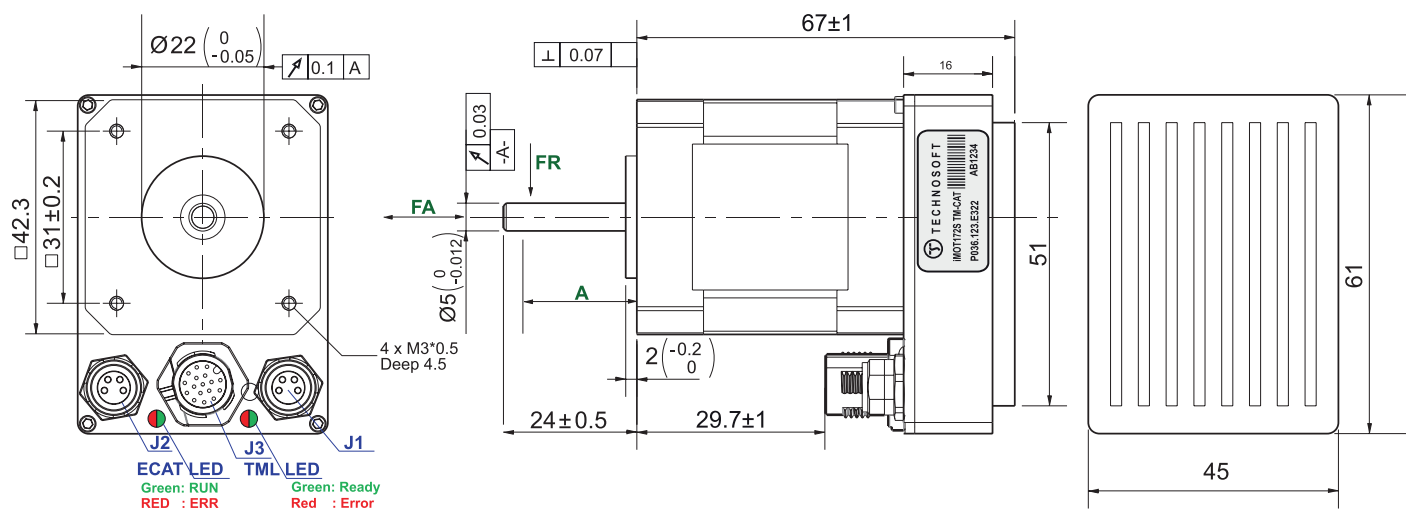
iMOT172S-TM-CAN

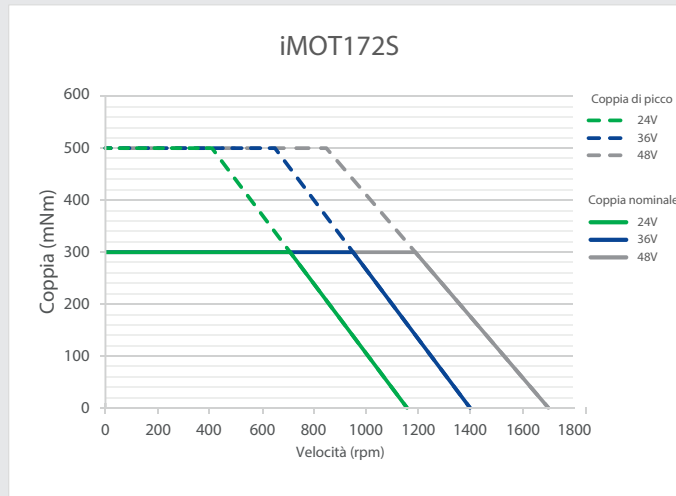


iMOT172S-XM-CAN



iMOT172S-TM-CAT





**4 Ingressi digitali, 2 uscite digitali,
1 ingresso analogico, Closed Loop Encoder assoluto**

12-48 V DC / 0,3 Nm / Conn Rettangolari / CanOpen

iMOT172 XM-CAN

12-48 V DC / 0,3 Nm / Conn M8 e M12 / CanOpen

iMOT172 TM-CAN

12-48 V DC / 0,3 Nm / Conn M8 e M12/ EtherCAT

iMOT172 TM-CAT

Codice Pamoco

Descrizione

84/7570

HC iMOT17 XM-CAN P038.040.C079

Set connettori a "crimpare" per motori iMOT17 XM-CAN

iMOT23xS - Motori stepper NEMA23 con controllore integrato



	iMOT23xS XM-CAN	iMOT23xS TM-CAN	iMOT23xS TM-CAT
Alimentazione potenza - V DC	12-48		
Alimentazione Logica - V DC	15-36		
I/O	4 Ingressi digitali programmabili 5-24 V		
	2 Uscite digitali 24V/TTL NPN/0,5A		
	1 Ingresso analogico 12 bit 0-5 V		

EtherCAT  **CANopen** 

Motore stepper a 2 fasi NEMA23 "intelligente" con controllore integrato a bordo.

Tramite la programmazione in TML o l'utilizzo delle librerie di motion per PC o PLC, consente la memorizzazione e l'esecuzione di profili e curve di movimento PVT, PT interpolato, gearing e camma elettrica senza l'utilizzo di un CPU a monte.

Il motore può essere utilizzato sia in anello chiuso, grazie al sensore di posizione assoluto monogiro che in anello aperto, con funzione microstepping e segnalazione perdita di passo, grazie al feedback del sensore di posizione.

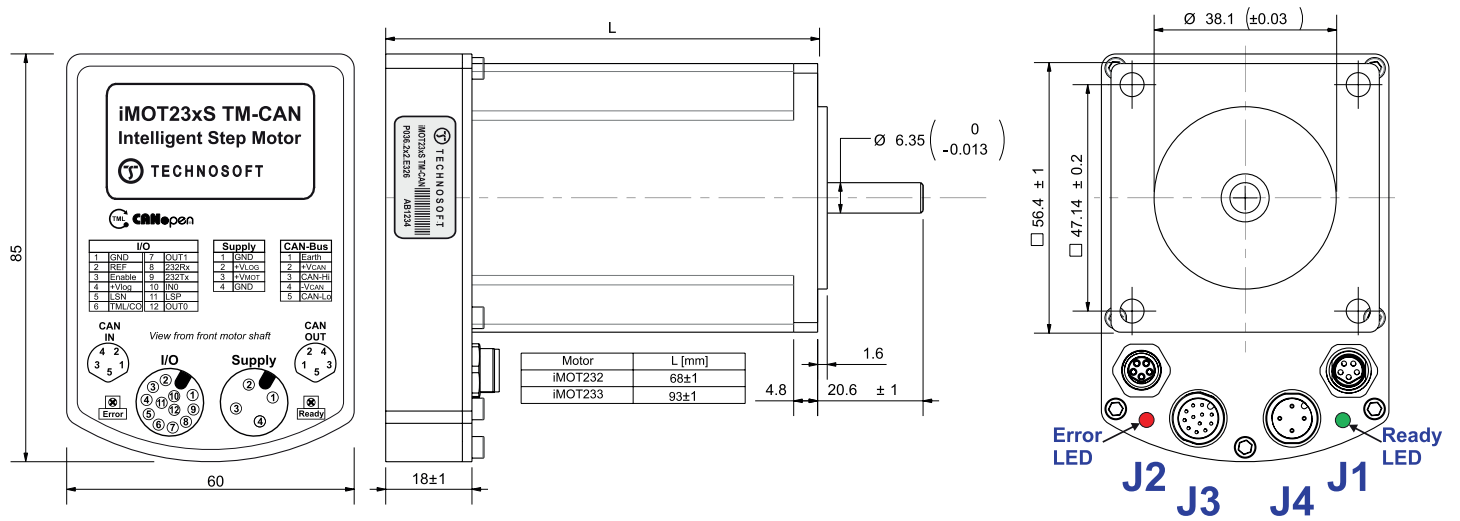
I motori iMOT23xS sviluppano una coppia fino a 1.6 Nm e sono equipaggiati con bus di campo, TMLCAN CanOpen (CiA301, 305 e 402) o EtherCAT (CoE).

Specifiche motori

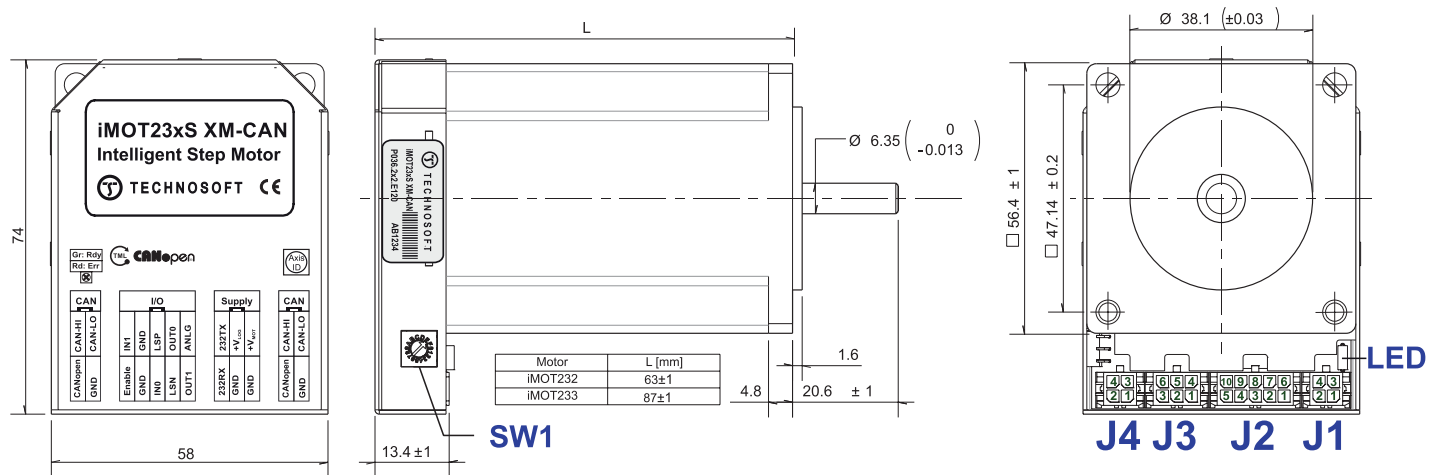
		iMOT232S XM-CAN	iMOT233S XM-CAN	iMOT232S TM-CAN	iMOT233S TM-CAN	iMOT232S TM-CAT	iMOT233S TM-CAT
Lunghezza (Lmax)	mm	63 +/-1	87 +/-1	68 +/-1	93 +/-1	68 +/-1	93 +/-1
Coppia di tenuta	mNm	1000	1600	1000	1600	1000	1600
Corrente di fase	Arms	2,8	2,8	2,8	2,8	2,8	2,8
Inerzia	g cm ²	275	480	275	480	275	480
Peso	g	750	1100	750	1100	750	1100
Massima forza radiale sull'albero*	N	75	75	75	75	75	75
Massima forza assiale sull'albero	N	15	15	15	15	15	15
Grado di protezione standard	IP	20	20	50	50	50	50
Encoder		Assoluto 4096 imp/giro					

*A 20mm dalla flangia

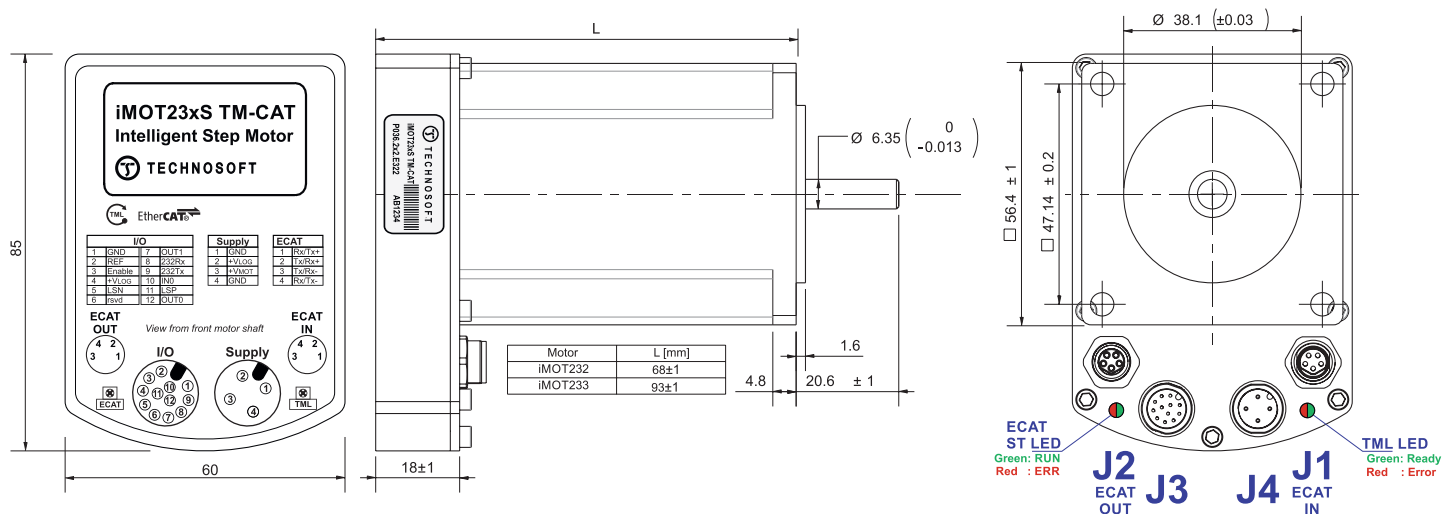
iMOT23xS TM-CAN

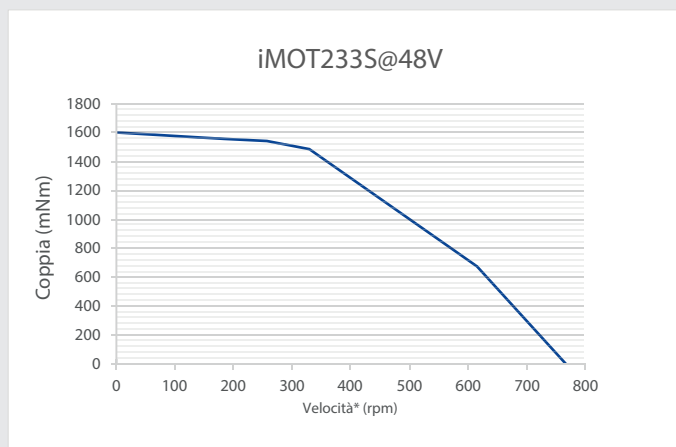
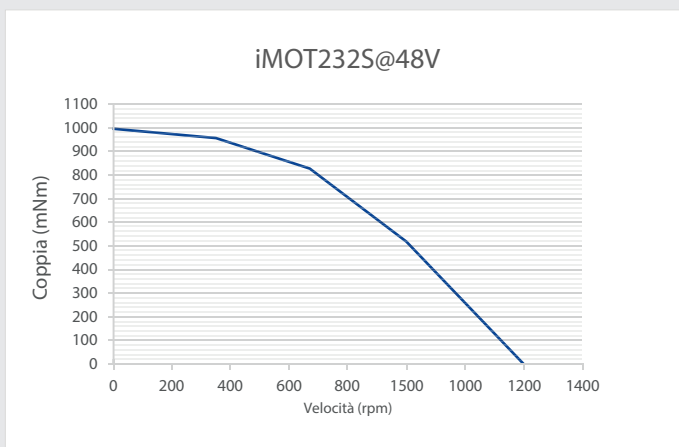


iMOT23xS XM-CAN



iMOT23xS TM-CAT





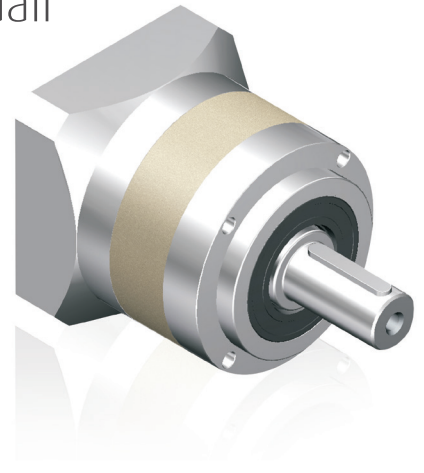
Composizione della famiglia

	4 Ingressi digitali, 2 uscite digitali, 1 ingresso analogico, Closed Loop Encoder assoluto
12-48 V DC / 1 Nm / Conn Rettangolari / CanOpen	iMOT232 XM-CAN
12-48 V DC / 1,6 Nm / Conn Rettangolari / CanOpen	iMOT233 XM-CAN
12-48 V DC / 1 Nm / Conn M8 e M12/ CanOpen	iMOT232 TM-CAN
12-48 V DC / 1,6 Nm / Conn M8 e M12 / CanOpen	iMOT233 TM-CAN
12-48 V DC / 1 Nm / Conn M8 e M12 / EtherCAT	iMOT232 TM-CAT
12-48 V DC / 1,6 Nm / Conn M8 e M12 / EtherCAT	iMOT233 TM-CAT

Codice Pamoco	Descrizione	
84/8800	HC iMOT23 XM-CAN P038.040.C069	Set connettori a "crimpare" per motori iMOT23 XM-CAN

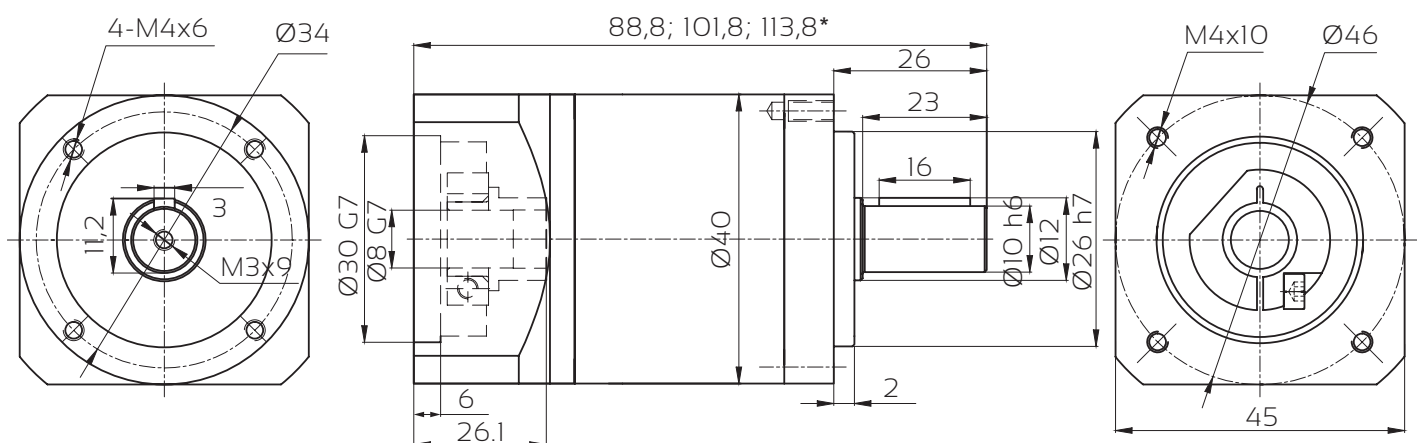
Riduttori a planetari con ingranaggi a denti elicoidali

PAMOCO presenta la nuova serie di riduttori planetari PLH con ingranaggi elicoidali con gioco standard di 12 primi. Gli ingranaggi elicoidali offrono un maggiore contatto tra i denti e presentano una superficie di contatto molto più ampia rispetto ai classici ingranaggi cilindrici a denti dritti sopportando quindi carichi più elevati, un innesto più uniforme dei denti e un funzionamento più silenzioso. Grazie al particolare design del dente e all'utilizzo di una lega a basso tenore di carbonio con trattamento termico di cementazione, la durezza del dente può arrivare al grado HRC60 garantendo alta resistenza e lunga durata di vita. Il riduttore è lubrificato a vita con grasso sintetico e grazie al grado di protezione IP65 evita eventuali perdite di lubrificante. I riduttori sono dotati di flangia di accoppiamento per il motore con giunto integrato. Su richiesta possono essere realizzate flange di accoppiamento fuori standard.

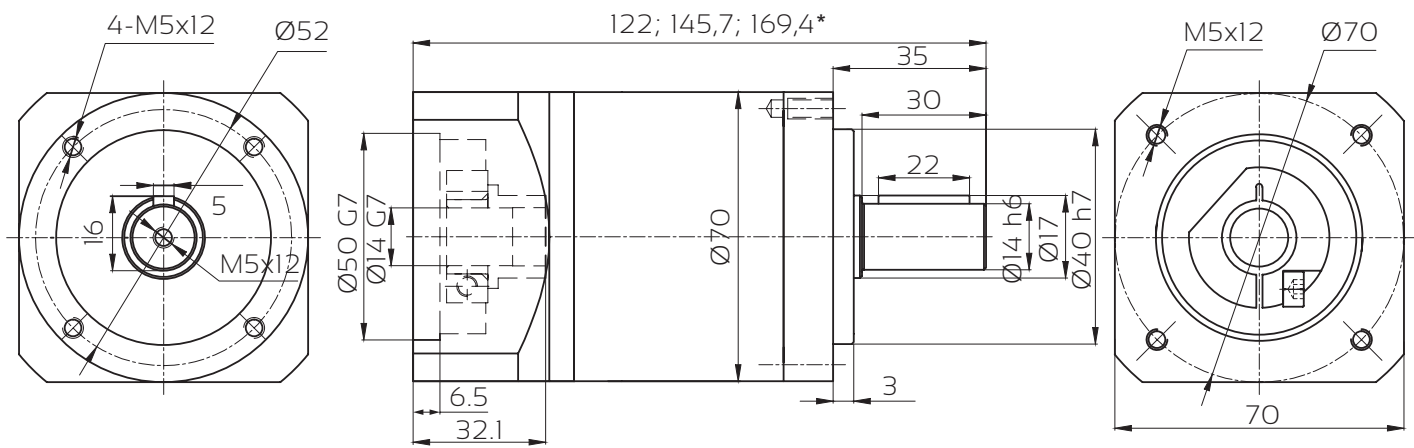


Tipo di motore	Riduttore suggerito	Taglia (mm)	Massima coppia nominale (Nm)	Rapporto di riduzione	Gioco massimo	Rendimento
iMOT17	PLH40	∅ 40	16	3 ± 512	≤ 12	≥ 93%
iMOT23 / PMM60	PLH70	∅ 70	44	3 ± 512	≤ 12	≥ 93%
DSM7	PLH90	∅ 90	110	3 ± 512	≤ 12	≥ 93%

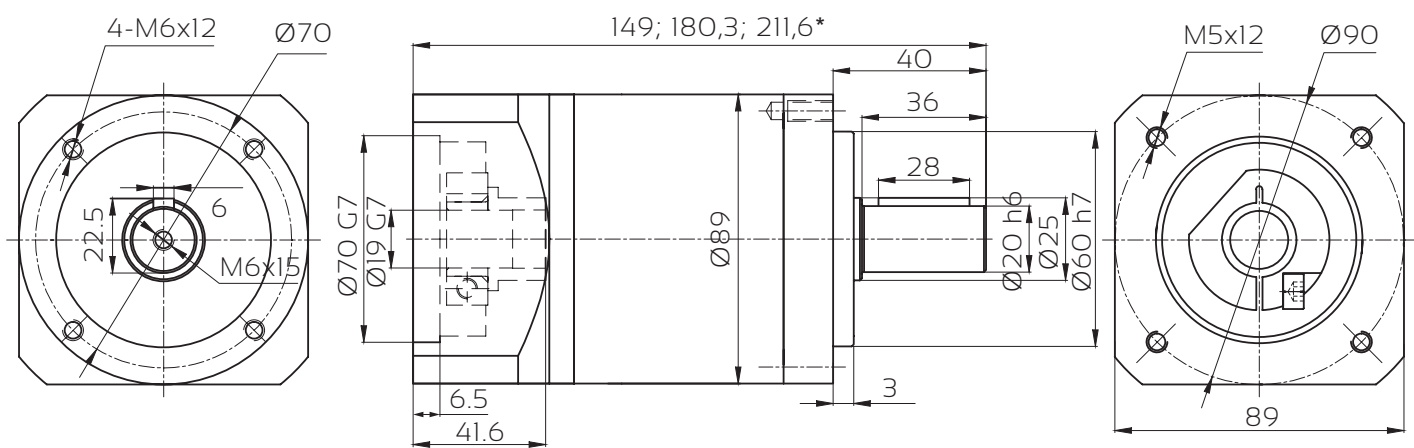
PLH40



PLH70



PLH90



*1, 2 o 3 stadi

pamoco®

ITA



pamoco®

Via Riccardo Lombardi, 19/6
20153 Milano - Italy
T. +39 02 3456091 | F. +39 02 33104342

www.pamoco.it