



Motori-*Motors*

SMB-MB
Manuale utente
User's manual

rev. 1.4
Marzo 10
March 10





Parker Hannifin S.p.A.
SSD SBC
Via Gounod, 1
20092 Cinisello Balsamo [MI]

COMPANY
WITH QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
= ISO 9001/2000 =

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ CE CE DECLARATION OF CONFORMITY

Dichiarazione N.
Declaration N.

DC001-R 0.6

Costruttore
Manufacturer

PARKER HANNIFIN – Divisione SSD SBC

Indirizzo
Address

**Via Gounod, 1
20092 Cinisello Balsamo (MI)
ITALIA**

Prodotto
Product

**Servomotori sincroni a magneti permanenti (motori brushless)
Permanent magnets synchronous servomotors (brushless motors)**

Nome del Prodotto
Product name

**Serie MB
MB series**

Il prodotto sopra descritto è conforme alle disposizioni della direttiva 2006/95 EC:
The above product is conform to the requirements of the Directive 2006/95 EC:

Il rispetto dei requisiti della normativa è garantito dalla conformità alle seguenti norme armonizzate:
The directive requirements compliance is ensured by the conformity to the following harmonised standards:

Doc. N. / Doc. Nr.	Titolo / Title	Edizione / Edition
CEI-EN 60034-1	Macchine elettriche rotanti. Parte 1: Caratteristiche nominali e di funzionamento. <i>Rotating electrical machines. Part 1: Rating and performances</i>	05-06 (VI)
CEI-EN 60034-5	Macchine elettriche rotanti. Parte 5: Gradi di protezione degli involucri delle macchine rotanti (progetto integrale) (codice IP) – Classificazione. <i>Rotating electrical machines. Part 5: Degrees of protection provided by the integral design of rotating electrical machines (IP code) – Classification.</i>	10-01 (II)
CEI-EN 60034-5/A1	Macchine elettriche rotanti. Parte 5: Gradi di protezione degli involucri delle macchine rotanti (progetto integrale) (codice IP) – Classificazione. <i>Rotating electrical machines. Part 5: Degrees of protection provided by the integral design of rotating electrical machines (IP code) – Classification.</i>	03-07 V1

Cinisello Balsamo, 24/09/09

Giorgio COLNAGHI, Location Manager



Parker Hannifin S.p.A.
SSD SBC
Via Gounod, 1
20092 Cinisello Balsamo [MI]

COMPANY
WITH QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
= ISO 9001/2000 =

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ CE CE DECLARATION OF CONFORMITY

Dichiarazione N. **DC002-R 0.6**
Declaration N.

Costruttore **PARKER HANNIFIN – Divisione SSD SBC**
Manufacturer

Indirizzo **Via Gounod, 1**
Address **20092 Cinisello Balsamo (MI)**
ITALIA

Prodotto **Servomotori sincroni a magneti permanenti (motori brushless)**
Product **Permanent magnets synchronous servomotors (brushless motors)**

Nome del Prodotto **Serie SMB**
Product name **SMB series**

Il prodotto sopra descritto è conforme alle disposizioni della direttiva 2006/95 EC:
The above product is conform to the requirements of the Directive 2006/95 EC:

Il rispetto dei requisiti della normativa è garantito dalla conformità alle seguenti norme armonizzate:
The directive requirements compliance is ensured by the conformity to the following harmonised standards:

Doc. N. / Doc. Nr.	Titolo / Title	Edizione / Edition
CEI-EN 60034-1	Macchine elettriche rotanti. Parte 1: Caratteristiche nominali e di funzionamento. <i>Rotating electrical machines. Part 1: Rating and performances</i>	05-06 (VI)
CEI-EN 60034-5	Macchine elettriche rotanti. Parte 5: Gradi di protezione degli involucri delle macchine rotanti (progetto integrale) (codice IP) – Classificazione. <i>Rotating electrical machines. Part 5: Degrees of protection provided by the integral design of rotating electrical machines (IP code) – Classification.</i>	10-01 (II)
CEI-EN 60034-5/A1	Macchine elettriche rotanti. Parte 5: Gradi di protezione degli involucri delle macchine rotanti (progetto integrale) (codice IP) – Classificazione. <i>Rotating electrical machines. Part 5: Degrees of protection provided by the integral design of rotating electrical machines (IP code) – Classification.</i>	03-07 V1

Cinisello Balsamo, 24/09/09

Giorgio COLNAGHI, Location Manager

Certificate of Compliance

Certificate Number 270204 - E234325
Report Reference E234325, January 12th, 2004
Issue Date 2004 February 27

Page 1 of 2



**Underwriters
Laboratories Inc.®**

Issued to:

Parker Hannifin S.p.A.

**Divisione S B C - Via Gounod 1
I-20092 Cinisello Balsamo Milan Italy**

*This is to certify that
representative samples of*

**Motor constructions for Permanent magnet
shynchronous motors series SMB, SMH, SMU, SME, SMEP, SMBA,
SMBSV, SMHA, SMUA, SMEA, SMEPA, SMBASV, S f/b 60, 82, 100,
115, 142 f/b two or three number f/b two or three number f/b 2, 4, 5, 7, 8
f/b letters and or numbers.**

*Have been investigated by Underwriters Laboratories Inc.® in
accordance with the Standard(s) indicated on this Certificate.*

Standard(s) for Safety:

**UL 1004 - Electric Motors
CSA C22.2 No. 100 - Motors and Generators**

Additional Information:

See Addendum for Electrical Rating

Only those products bearing the UL Recognized Component Marks for the U.S. and Canada should be considered as being covered by UL's Recognition and Follow-Up Service and meeting the appropriate U.S. and Canadian requirements.

The UL Recognized Component Mark for the U.S. generally consists of the manufacturer's identification and catalog number, model number or other product designation as specified under "Marking" for the particular Recognition as published in the appropriate UL Directory. As a supplementary means of identifying products that have been produced under UL's Component Recognition Program, UL's Recognized Component Mark:  may be used in conjunction with the required Recognized Marks. The Recognized Component Mark is required when specified in the UL Directory preceeding the recognitions or under "Markings" for the individual recognitions. The UL Recognized Component Mark for Canada consists of the UL Recognized Mark for Canada:  and the manufacturer's identification and catalog number, model number or other product designation as specified under "Marking" for the particular Recognition as published in the appropriate UL Directory.

Look for the UL Recognized Component Mark on the product

Issued by: *Gianmarco Serrao/BC*
Gianmarco Serrao - Engineering Associate

UL International Italia Srl

Pursuant to the Corporate Services Agreement between UL International Italia Srl and Underwriters Laboratories Inc. ("UL"), UL hereby accepts and issues this Certificate of Compliance. For questions in Italy, you may call 079 2636600.

Reviewed by: *Guido Bonardi/BC*
Guido Bonardi - Mgr CAS I

UL International Italia Srl

Nota: Motori SMB con certificazione UL (secondo direttiva CSA) sono da richiedere esplicitamente al momento dell'ordine. – **Note:** *SMB Motors with UL certifications (according to CSA standards) shall be expressly requested in the order.*

Certificate of Compliance

Certificate Number 270204 - E234325

Report Reference E234325, January 12th, 2004

Issue Date 2004 February 27

Page 2 of 2



**Underwriters
Laboratories Inc.®**

This is to verify that representative samples of the product as specified on this certificate were tested according to the current UR, cUR requirements.

Rating:

Voltage Max (V) ac	Phase (N°)	RPM Max	Ampere (A)	Torque (Nm)
500	3	10000	0.5 to 67	1.4 to 15

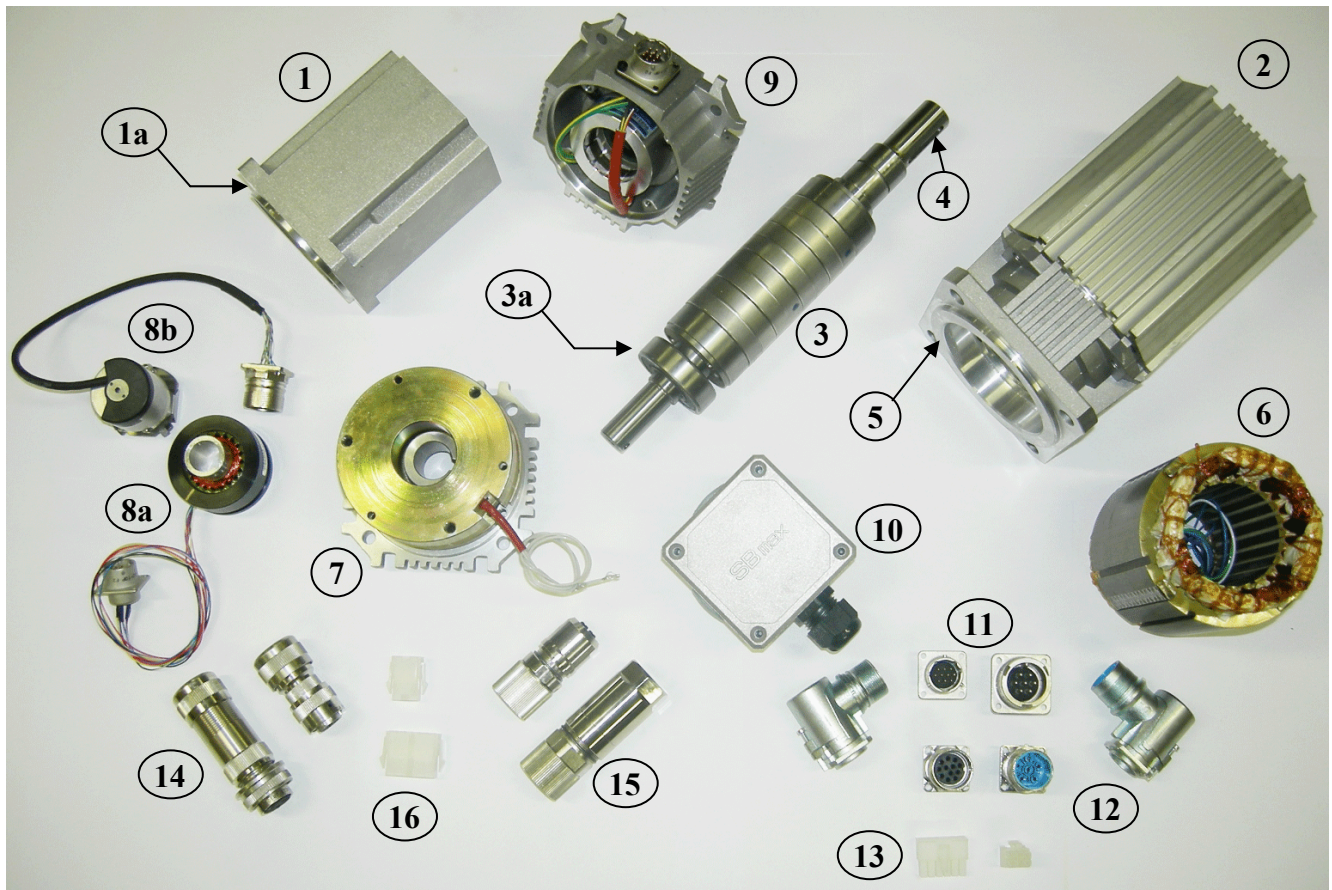
Issued by: *Gianmarco Serrao/BC*
Gianmarco Serrao - Engineering Associate

UL International Italia Srl

Pursuant to the Corporate Services Agreement between UL International Italia Srl and Underwriters Laboratories Inc. ("UL"), UL hereby accepts and issues this Certificate of Compliance.

Reviewed by: *Guido Bonardi/BC*
Guido Bonardi - Mgr CAS I

UL International Italia Srl



1	Carcassa SMB – base casing SMB	5	Flangia MB – flange MB	10	Scatola morsettiera – terminal box	Motore Motor
1a	Flangia SMB - flange SMB	6	Statore – stator	11	Connettore MIL – MIL connector	
2	Carcassa MB – base casing MB	7	Freno – brake	12	Conn. Interconnectron	
3	Albero con magneti – shaft with magnets	8a	Resolver	13	Conn. FastonMolex	Cavo Cable
3a	Cuscinetto – bearing	8b	Encoder	14	Connettore MIL – MIL connector	
4	Chiavetta – keyway	9	Supporto FBK – FBK cap	15	Conn. Interconnectron	
				16	Conn. FastonMolex	

Le serie di motori brushless: MB a tecnologia tradizionale e SMB a poli salienti

Le serie di servomotori brushless MB ed SMB ad elevate prestazioni è stata concepita da Parker Hannifin per unire la tradizionale affidabilità dei prodotti Parker con le alte prestazioni tipiche dei più avanzati servocomandi.

Le serie MB e SMB coprono coppie da 0,2 a 90Nm e velocità fino a 10000 rpm.

La vastità delle opzioni possibili permette al cliente di configurare il motore per renderlo il più adeguato al tipo di applicazione.

Grazie all'ampio sovradimensionamento della meccanica, alla bassa inerzia inserita in una meccanica ad alta resistenza ed all'ampiezza della gamma, la serie di motori brushless MB ed SMB consente l'utilizzo in applicazioni di ogni settore ove l'alta dinamica e la massima affidabilità siano fondamentali.

Un fattore essenziale per l'utilizzo dei motori serie MB ed SMB è l'elevata qualità ed energia dei magneti al Neodimio-Ferro-Boro impiegati, che permettono di sopportare sovraccarichi elevati senza rischi di smagnetizzazione, grazie anche alla metodologia di incapsulamento utilizzata per fissarli all'albero motore.

Brushless motor series: MB with standard technology and SMB with salient pole technology

The MB and SMB series of high-performance brushless servo motors have been designed to combine the traditional reliability of Parker Hannifin products with the high-performance levels associated with cutting-edge servo controls.

The MB and SMB series cater for torques in the range of 0.2 to 90Nm, and speeds up to 10000 rpm.

Thanks to this broad range of available options, customers can configure an MB or SMB motor to exactly meet the needs of different application types.

Adequate mechanical over-sizing, low inertia in an extra-strong mechanism and a broad range of models permits the application of the MB series in all fields where high dynamic performance and utmost reliability are crucial features.

Thanks to the high quality and performance of the Neodymium-Iron-Boron magnets, and also the encapsulation method used to fasten them to the shaft, the MB series of motors can achieve very high accelerations and withstand high overloads without risk of demagnetisation or detachment of the magnets.

INDICE

1. Istruzioni di sicurezza e raccomandazioni – <i>Safety instruction and recommendations</i>	7
2. Configurazione drive – <i>Drive configuration</i>	7
3. Caratteristiche generali – <i>General characteristics</i>	8
4. Installazione – <i>Installation</i>	9
5. Identificazione – <i>Identification</i>	9
5.1. Codice d'ordine – <i>Order code</i>	9
6. Dati motore MB56 – <i>MB56 motor data</i>	10
7. Dati motore MB70 – <i>MB70 motor data</i>	11
8. Dati motore MB105 – <i>MB105 motor data</i>	12
9. Dati motore MB145 – <i>MB145 motor data</i>	13
10. Dati motore MB205 – <i>MB205 motor data</i>	15
11. Dati motore MB265 – <i>MB265 motor data</i>	16
12. Dati motore SMB – <i>SMB motor data</i>	17
13. Disposizioni e connettori – <i>Connectors</i>	19
14. Connessioni – <i>Connections</i>	20
14.1. Connettori MIL per MB(A)–SMB(A) [tranne MB(A)56] – MIL connectors for MB(A)–SMB(A) [except MB(A)56]	20
14.2. Connettore MIL per MB(A)56 – MIL connector for MB(A)56	21
14.3. Connessioni INTERCONNECTRON per MB(A)–SMB(A) INTERCONNECTRON connections for MB(A)–SMB(A)	21
14.4. Connettore FASTON/MOLEX per SMB42, SMB60 – FASTON/MOLEX connector for SMB42, SMB60	22
14.5. Scatola morsettiera per MB(A)56 – SMB(A)60 – Terminal box for MB(A)56 – SMB(A)60.....	23
14.6. Scatola morsettiera per MB(A)70-105 - SMB(A)82-100-115 – Terminal box for MB(A)70-105 - SMB(A)82-100-115	24
14.7. Scatola morsettiera per MB(A)145-205 SMB(A)142 – Terminal box for MB(A)145-205 SMB(A)142	24
14.8. Morsettiera di potenza – Power terminal board	24
14.9. Fili volanti – Flying cables	25
15. Dimensioni meccaniche – <i>Mechanical dimensions</i>	26
16. Variazione ingombri encoder – <i>Variation of dimensions with encoder</i>	27
17. Specifiche opzioni – <i>Option specifications</i>	28
18. Pesì – <i>Mass</i>	29
19. Carichi radiali – <i>Permissible loads</i>	30
19.1. Tabella dei massimi carichi radiali ammissibili – Table of Maximum radial loads permissible	30
19.2. Calcolo carico radiale – Calculus of radial load	31
20. Specifiche dispositivo retroazione – <i>FBK device specifications</i>	31
21. Legenda – <i>Inscription</i>	33
22. Storia delle revisioni – <i>History of manual</i>	33

Cod 1008031545

1. Istruzioni di sicurezza e raccomandazioni – Safety instruction and recommendations

I motori brushless a magneti permanenti devono essere maneggiati da personale qualificato.
The permanent magnet brushless motors must be handled by professional personnel.



Non toccare i contatti elettrici di potenza quando il dispositivo è alimentato da corrente elettrica. Pericolo di scosse elettriche.
Do not touch the power contacts when the device is energised. Electric shock hazard. Danger of electrical shocks!



La carcassa del motore può essere molto calda. Non toccare. Pericolo di ustioni.
The motor casing could be very hot. Do not touch it. Burn hazard.



Non colpire il motore con il martello.
Do not hit the motor with the hammer.



Maneggiare il motore con cura. Utilizzare i guanti adeguati per proteggere le mani, ed evitare di sollevare a mano i motori pesanti ma utilizzare gli appositi mezzi di sollevamento. Un motore non maneggiato con cura può causare tagli e abrasioni.
Handle the motor carefully. Use proper gloves to protect your hands, and avoid lifting heavy motors manually. Use proper lifting mechanisms. If the motor is not handled carefully, it can cause cuts and abrasions.



Eseguire i collegamenti del dispositivo in maniera corretta. Un errato collegamento non permette di avere il controllo del motore.
Make device connections properly. Wrong connections will prevent proper motor control.



Montaggio: rispettare i carichi radiali ammessi; evitare le sollecitazioni radiali dell'albero motore; fare in modo che l'aria circoli liberamente intorno al motore; in fase di accoppiamento/disaccoppiamento evitare di danneggiare il motore; evitare che materiali liquidi/corrosivi vadano a contatto con il motore. – *Mounting: observe the radial load; avoid the radial stress to the motor shaft; leave a free space to ensure motor cooling; avoid to damage the motor during the coupling/de-coupling; avoid the contact with liquid/corrosive solution.*

2. Configurazione drive – Drive configuration

I dati motore devono essere inseriti nei drive Parker Hannifin, prodotti dalla divisione S.B.C., nei seguenti parametri:

The motor data shall be inserted in the Parker Hannifin drives, manufactured by S.B.C. division with the following parameters:

Pr29: numero poli motore – <i>number of motor poles</i>
Pr30: offset resolver (solo per SMB42: – <i>only for SMB42: Pr30=6560</i>)
Pr32: velocità massima = ω [rpm] * 1.1 – <i>maximum speed = ω [rpm] * 1.1</i>
Pr33: corrente nominale I_{065} o I_{n65} [Arms] – <i>nominal current I_{065} o I_{n65} [Arms]</i>
Pr34: numero poli resolver (Pr60 per HiDrive) – <i>number of resolver poles (Pr60 for HiDrive)</i>
Pr46: resistenza motore fase-fase R [Ω] – <i>motor resistance phase to phase R [Ω]</i>
Pr47: induttanza motore fase-fase L [mH] – <i>motor inductance phase to phase L [mH]</i>

3.Caratteristiche generali – General characteristics

STANDARD

Dati validi per altitudine inferiore a 1000 m slm secondo EN 60034-1 e temperatura operativa: -10°C ÷ + 40°C
 Forza controelettromotrice sinusoidale
Poli motore: 4 (MB 56 e 70), 8 (MB 105÷265, SMB60÷142), 10 (SMB42)
Retroazione: resolver 2 poli
 Magneti: NdFeB
 Soglia di intervento del PTC: 130°C
 Isolamento: cavi classe F
 avvolgimenti classe H
 Protezione: IP64, secondo EN 60034-5, EN 60529 e EN 60529/A1
 Flangia: B5
 Collegamenti: connettore MIL
 Albero con linguetta
 Equilibratura: mezza linguetta
 Cuscinetti lubrificati a vita
 Accessori standard inclusi: parte volante del connettore di potenza e segnale
 Certificazioni: CE
 Run-Out dell'albero, concentricità tra albero e centraggio, perpendicolarità tra albero e flangia secondo la IEC 60072-1 classe normale

STANDARD

Data valid for altitudes below 1000 m slm according to EN 60034-1 and ambient operating temperature:-10°C ÷ + 40°C
Sinusoidal back EMF
Motor poles: 4 (MB 56 and 70), 8 (MB 105÷265, SMB60÷142), 10 (SMB42)
Feedback: 2-poles resolver
Magnets: NdFeB
PTC operating threshold: 130°C
Insulation: cabling class F
winding class H
Protection: IP64, according to EN 60034-5, EN 60529 and EN 60529/ A1
Flange: B5
Connections: MIL connector
Shaft with keyway
Balancing: with half key
Bearings lubricated for life
Standard accessories: mating half of power and signal connectors
Certifications: CE
Shaft Run-Out, Concentricity of spigot and shaft, Perpendicularity of mounting face of flange to shaft as per IEC 60072-1 Normal Class

OPZIONI

Retroazione: encoder incrementale, SinCos, encoder assoluto monogiro e multigiro con protocollo EnDat e Hiperface
 Dispositivi aggiuntivi: predisposizione montaggio encoder esterno in aggiunta al resolver interno
 Collegamenti: connettore Interconnectron, scatola morsettiera, uscita cavi con connettori volanti (posizione definibile dall'utente)
 Freno di stazionamento
 Ventilatore: auto e servo azionato (MBV e MBSV)
 Flangia: B14, B3
 Alberi senza linguetta, bisporgenti con foro passante e speciali
 Anello paraolio per tenuta albero
 Protezione: IP65
 Sicurezza aumentata ATEX secondo EN 50014, EN 50019, e Direttiva 94/9/CE (MBX)
 Motori raffreddati ad acqua (MBW)
 Inerzia rotore: configurabile
 Certificazioni: UL e cUL (SMB eccetto 42)

OPTIONS

Feedback: incremental encoder, SinCos, absolute encoder singleturn and multiturn with EnDat and Hiperface protocol
Additional devices: preparation for fitting an external encoder in addition to internal resolver
Connections: Interconnectron connectors, terminal board box, cable output with flying female connectors (position defined by customer)
Holding brake
Fan: auto/servo-ventilated (MBV and MBSV)
Flange: B14, B3
Shafts without keyway, double-shaft and custom specials
Shaft seal oil retainer ring
Protection: IP65
Protection: ATEX according to EN 50014, EN 50019, and Directive 94/ 9/ CE (MBX)
Water cooled motors (MBW)
Rotor inertia: configurable
Certifications: UL and cUL (SMB except 42)

4.Installazione – Installation

Posizione

I servo motori sono costruiti in modo tale da permettere qualsiasi posizione di montaggio, poichè sono provvisti di cuscinetto bloccato nel lato di accoppiamento.

Position

The servo motors are built so as to cater for any fitting position because of featuring a locked bearing on the coupling side.

Montaggio

Un buon accoppiamento assicura il corretto funzionamento del motore. È importante quindi evitare di dare colpi al motore che potrebbero rovinare i cuscinetti e l'albero. L'accoppiamento deve avere un buon allineamento per evitare che il sistema abbia forti vibrazioni, movimenti irregolari e eccessive sollecitazioni meccaniche. Se il motore deve essere accoppiato ad organi meccanici in bagno d'olio, assicurarsi della presenza dell'anello para olio. Prima di accoppiare il motore al sistema, verificare che il carico radiale rispetti i valori indicati nella tabella.

Coupling

Good coupling ensures correct motor operation. It is important therefore not to hit the motor as this could damage the bearings and the shaft. Coupling shall be well aligned to prevent any strong vibrations, irregular movements and excessive mechanical stress on the system. If the motor has to be coupled to mechanical organs in oil bath, make sure the oil retainer ring has been fitted. Before coupling the motor to the system, make sure the radial load conforms with the values shown on the table.

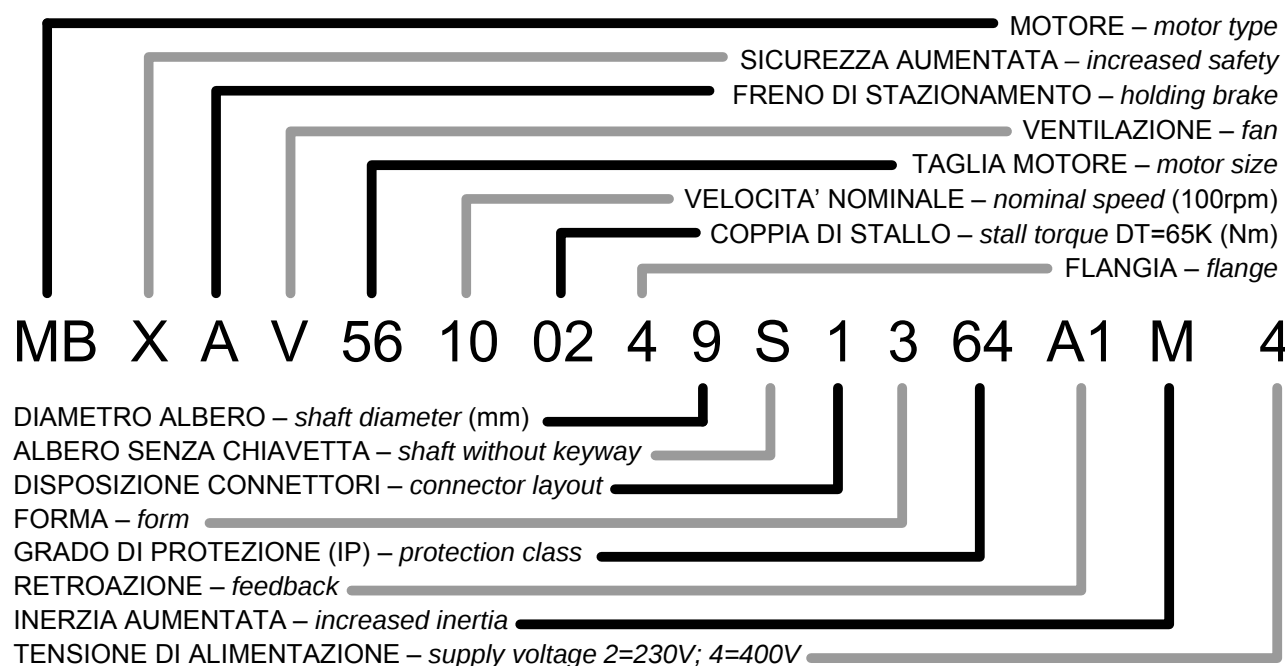
5.Identificazione – Identification

Parker Automation		Italy Tel. +390266012459		CE	
Code					
Vn	Vrms	ω	s ⁻¹		
Tn	Nm	In	Arms		
Pn	kW	Jm	m kgm ²		
S/Nr.			IP		
Brake	Vdc	Adc	Patn-21501 A/89		

Nota: I dati dei motori MB sono equivalenti a quelli dei motori ME, MBV e MBSV; ed i dati dei motori SMB sono equivalenti a quelli dei motori SME.

Note: The MB motor data are equivalent to the ME, MBV and SMBV motor data; the SMB motor data are equivalent to the SME motor data.

5.1. Codice d'ordine – Order code



6.Dati motore MB56 – MB56 motor data

Modello	Coppia di stallo T_{065} $\Delta T=65K$ [Nm]	Coppia di stallo T_{0106} $\Delta T=105K$ [Nm]	Coppia massima di stallo T_{max} [Nm]	Inerzia J [10 ⁻³ kgm ²]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{n65} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{n65} [Arms]	Costante di f.e.m. K_e [Vs] ▲/■	Costante di coppia K_t [Nm/Arms] ▲/■	FCEM a 1000rpm V_{1000} [Vrms] ▲/■	Resistenza fase-fase R [Ω] ▲/■	Induttanza fase-fase L [mH] ■	Tensione Nominale V_n [Vrms] ■
230V															
MB 56 25 0,2	0,2	0,40	1,3	0,011	2500	0,21	0,27	1,6	0,26	0,48	0,83	50	198	338	184
					5000	0,19	0,46	2,7	0,42	0,28	0,48	29	66,8	115	182
					10000	0,15	0,84	5,2	0,60	0,15	0,26	16	17,9	33,4	174
MB 56 25 0,4	0,4	0,80	2,5	0,016	2500	0,40	0,49	2,7	0,46	0,52	0,91	55	71,0	202	177
					5000	0,35	0,84	4,8	0,71	0,30	0,53	32	23,0	50,0	183
					10000	0,21	1,52	8,7	0,81	0,17	0,29	18	7,1	20,7	185
MB 56 100 0,4	0,6	1,14	3,6	0,021	2500	0,60	0,67	3,6	0,63	0,57	0,99	60	44,5	120	182
					5000	0,51	1,21	6,6	0,98	0,32	0,55	33	13,7	37,5	184
					10000	0,18	2,18	11,8	0,71	0,18	0,31	18	4,2	11,5	189
400V															
MB 56 50 0,2	0,2	0,40	1,3	0,011	5000	0,19	0,27	1,6	0,24	0,48	0,83	50	198	338	311
					9500	0,16	0,46	2,7	0,36	0,28	0,48	29	66,8	115	315
					5000	0,34	0,49	2,7	0,40	0,52	0,91	55	71,0	202	314
MB 56 50 0,4	0,4	0,80	2,5	0,016	9500	0,23	0,84	4,8	0,48	0,30	0,53	32	23,0	50,0	322
					5000	0,50	0,67	3,6	0,54	0,57	0,99	60	44,5	120	330
					9500	0,25	1,21	6,6	0,51	0,32	0,55	33	13,7	37,5	328

• Dati riferiti al motore sospeso in posizione orizzontale in aria, temperatura ambiente a 20°C • Dati riferiti al motore montato su flangia in alluminio in posizione orizzontale con spessore di 20mm mantenuta a 20°C, temperatura ambiente a 20°C ▲ Dati misurati a 20°C ▲ "caldo" prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza ±10%

7.Dati motore MB70 – MB70 motor data

Modello	Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm]	Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{0105} [Nm]	Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm]	Inerzia J [10 ⁻³ kgm ²]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Costante di f.e.m. K_e [Vs]	Costante di coppia K_t [Nm/Arms]	FCEM a 1000rpm V_{1000} [Vrms]	Resistenza fase-fase R [Ω]	Induttanza fase-fase L [mH]	Tensione Nominale V_n [Vrms]
230V															
MB 70 20 0,5	0,5	0,9	2,8	0,026	2000	0,5	0,44	2,4	0,43	0,67	1,17	71	101	161	186
MB 70 38 0,5					3800	0,4	0,72	3,9	0,66	0,41	0,71	43	37,8	50,2	191
MB 70 75 0,5					7500	0,4	1,37	7,5	1,00	0,22	0,38	23	10,3	15,5	184
MB 70 20 0,1	1,0	1,6	5,1	0,040	2000	1,0	0,84	4,2	0,80	0,72	1,25	75	36,6	91,7	183
MB 70 38 0,1					3800	0,8	1,39	7,0	1,23	0,42	0,72	44	13,2	26,2	185
MB 70 75 0,1					7500	0,5	2,65	13,3	1,43	0,23	0,39	24	3,6	8,3	184
MB 70 20 1,5	1,5	2,2	6,8	0,054	2000	1,5	1,23	5,2	1,18	0,73	1,27	77	21,9	63,0	188
MB 70 38 1,5					3800	1,4	2,25	9,4	1,96	0,42	0,72	44	7,0	17,6	184
MB 70 75 1,5					7500	0,7	4,07	17,3	1,85	0,23	0,39	24	2,1	5,6	183
MB 70 20 0,2	2,0	2,7	8,4	0,068	2000	1,9	1,55	6,2	1,47	0,78	1,36	82	16,9	54,3	192
MB 70 38 0,2					3800	1,7	2,82	11,2	2,40	0,43	0,75	45	5,2	16,4	188
MB 70 75 0,2					7500	0,6	5,36	21,6	1,74	0,23	0,39	24	1,4	4,5	180
MB 70 20 2,5	2,5	3,1	9,8	0,081	2000	2,4	1,90	7,1	1,82	0,79	1,36	82	13,3	54,6	197
MB 70 38 2,5					3800	2,1	3,56	13,5	3,01	0,42	0,73	44	3,9	13,6	184
MB 70 75 2,5					7500	0,6	6,77	24,9	1,77	0,22	0,38	23	1,5	3,9	175
400V															
MB 70 37 0,5	0,5	0,9	2,8	0,026	3700	0,5	0,44	2,4	0,41	0,67	1,17	71	101	161	307
MB 70 70 0,5					7000	0,4	0,72	3,9	0,55	0,41	0,71	43	37,8	50,2	323
MB 70 37 0,1	1,0	1,6	5,1	0,040	3700	0,9	0,84	4,2	0,74	0,72	1,25	75	36,6	91,7	311
MB 70 70 0,1					7000	0,6	1,39	7,0	0,85	0,42	0,72	44	13,2	26,2	319
MB 70 37 1,5	1,5	2,2	6,8	0,054	3700	1,3	1,23	5,2	1,07	0,73	1,27	77	21,9	63,0	323
MB 70 70 1,5					7000	0,8	2,25	9,4	1,27	0,42	0,72	44	7,0	17,6	318
MB 70 37 2,0	2,0	2,7	8,4	0,068	3700	1,7	1,55	6,2	1,32	0,78	1,36	82	16,9	54,3	331
MB 70 70 2,0					7000	0,9	2,82	11,2	1,35	0,43	0,75	45	5,2	16,4	324
MB 70 37 2,5	2,5	3,1	9,8	0,081	3700	2,1	1,90	7,1	1,60	0,79	1,36	82	13,3	54,6	332
MB 70 70 2,5					7000	1,2	3,56	13,5	1,73	0,42	0,73	44	3,9	13,6	320

• Dati riferiti al motore sospeso in posizione orizzontale in aria, temperatura ambiente a 20°C • Dati riferiti al motore montato su flangia in alluminio in posizione orizzontale con spessore di 20mm mantenuta a 20°C, temperatura ambiente a 20°C ▲ Dati misurati a 20°C ▲ "caldo" prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza ±10%

8. Dati motore MB105 – MB105 motor data

Modello	Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{65} [Nm]	Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{105} [Nm]	Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm]	Inerzia J [10 ⁻³ kgm ²]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{n65} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{n65} [Arms]	Costante di f.e.m. K_e [Vs] ▲/■	Costante di coppia K_t [Nm/Arms] ▲/■	FCEM a 1000rpm $V/1000$ [Vrms] ▲/■	Resistenza fase-fase R [Ω] ▲/■	Induttanza fase-fase L [mH] ■	Tensione Nominale V_n [Vrms] ■
230V															
MB 105 16 02	2,2	3,5	11,0	0,19	1600	2,2	1,5	7	1,4	0,9	1,63	98	17,9	47,9	190
					2500	2,1	2,1	10	2,0	0,6	1,11	67	8,6	22,3	193
					3000	2,1	2,8	13	2,6	0,5	0,83	50	4,9	12,4	168
					5000	1,8	4,3	20	3,5	0,3	0,55	33	2,1	5,5	179
MB 105 16 04	4,0	6,1	19,5	0,34	1600	4,0	2,6	12	2,5	1,0	1,65	100	6,9	24,8	182
					2500	3,7	3,8	17	3,5	0,7	1,13	68	3,1	11,5	187
					3000	3,6	5,0	23	4,4	0,5	0,85	52	1,8	6,6	167
					5000	2,7	7,4	33	5,0	0,3	0,58	35	0,8	3,0	182
MB 105 16 06	6,0	8,3	26,2	0,48	1600	5,9	3,9	16	3,7	1,0	1,65	100	3,9	16,5	179
					2500	5,5	5,6	23	5,0	0,7	1,15	69	1,8	7,9	188
					3000	5,2	7,4	30	6,4	0,5	0,87	52	1,1	4,6	168
					5000	3,6	11,2	45	6,7	0,3	0,58	35	0,5	2,0	181
MB 105 16 08	8,0	10,0	31,7	0,62	1600	7,8	5,2	19	5,0	1,0	1,65	100	2,6	12,4	178
					2500	7,2	7,5	28	6,6	0,7	1,15	69	1,3	6,0	187
					3000	6,8	9,7	36	8,2	0,5	0,88	53	0,8	3,5	170
					5000	4,4	14,2	56	7,9	0,4	0,61	37	0,4	1,7	188
400V															
MB 105 30 02	2,2	3,5	11,0	0,19	3000	2,1	1,5	7	1,4	0,9	1,63	98	17,9	47,9	332
					4500	1,9	2,1	10	1,8	0,6	1,11	67	8,6	22,3	328
					6000	1,7	2,8	13	2,2	0,5	0,83	50	4,9	12,4	319
					3000	3,6	2,6	12	2,3	1,0	1,65	100	6,9	24,8	324
MB 105 30 04	4,0	6,1	19,5	0,34	4500	3,0	3,8	17	2,8	0,7	1,13	68	3,1	11,5	322
					6000	2,4	5,0	23	3,0	0,5	0,85	52	1,8	6,6	319
					3000	5,3	3,9	16	3,4	1,0	1,65	100	3,9	16,5	321
					4500	4,1	5,6	23	3,8	0,7	1,15	69	1,8	7,9	325
MB 105 30 06	6,0	8,3	26,2	0,48	6000	3,0	7,4	30	3,7	0,5	0,87	52	1,1	4,6	322
					3000	6,9	5,2	19	4,4	1,0	1,65	100	2,6	12,4	319
					4500	5,2	7,5	28	4,9	0,7	1,15	69	1,3	6,0	324
					6000	3,6	9,7	36	4,4	0,5	0,88	53	0,8	3,5	326

• Dati riferiti al motore sospeso in posizione orizzontale in aria, temperatura ambiente a 20°C • Dati riferiti al motore montato su flangia in alluminio in posizione orizzontale con spessore di 20mm mantenuta a 20°C, temperatura ambiente a 20°C ▲ Dati misurati a 20°C ▲ "caldo" prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza ±10%

9.Dati motore MB145 – MB145 motor data

Modello	Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm]	Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{105} [Nm]	Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm]	Inerzia J [$10^{-3} kgm^2$]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{n65} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{n65} [Arms]	Costante di f.e.m. k_e [Vs] ▲/■	Costante di coppia k_t [Nm/Arms] ▲/■	FCEM a 1000rpm V1000 [Vrms] ▲/■	Resistenza fase-fase R [Ω] ▲/■	Induttanza fase-fase L [mH] ■	Tensione Nominale V_n [Vrms] ■
230V															
MB 145 5,5 04					550	4,6	1,1	9	1,1	2,1	3,65	221	18,1	303	208
MB 145 11 04					1100	4,6	2,3	14	2,4	1,2	2,03	123	8,51	93,6	182
MB 145 16 04			28	0,78	1600	4,5	3,4	20	3,3	0,8	1,42	86	4,12	45,6	182
MB 145 25 04					2500	4,3	4,7	27	4,5	0,6	1,01	61	2,16	23,4	195
MB 145 40 04					4000	4,1	8,1	44	7,2	0,4	0,60	36	0,82	8,3	182
MB 145 5,5 08					550	8,7	2,0	10	2,0	2,7	4,69	283	15,0	146	198
MB 145 11 08					1100	8,7	3,7	20	3,6	1,4	2,49	151	4,03	41,3	191
MB 145 16 08		16	49	1,05	1600	8,6	5,4	29	5,2	1,0	1,70	103	1,94	19,3	188
MB 145 25 08					2500	8,1	8,2	43	7,4	0,7	1,14	69	0,81	8,6	191
MB 145 40 08					4000	7,0	12,3	64	9,7	0,4	0,76	46	0,40	3,8	198
MB 145 5,5 15					550	15,0	3,3	18	3,2	2,9	4,94	299	5,77	52,3	188
MB 145 11 15					1100	14,7	6,2	33	5,9	1,5	2,59	157	1,64	14,4	183
MB 145 16 15		27	86	1,60	1600	14,3	9,1	48	8,5	1,0	1,78	108	0,77	6,8	182
MB 145 25 15					2500	13,6	14,2	75	12,5	0,7	1,14	69	0,29	2,8	180
MB 145 40 15					4000	10,9	21,3	112	15,0	0,4	0,76	46	0,14	1,2	189
MB 145 5,5 22					550	21,9	4,7	23	4,6	2,9	5,03	304	3,49	29,3	187
MB 145 11 22					1100	21,3	8,9	44	8,4	1,5	2,65	161	0,97	8,2	184
MB 145 16 22		37	117	2,15	1600	20,8	13,1	64	12,1	1,0	1,80	109	0,46	3,8	182
MB 145 25 22					2500	19,1	20,8	102	17,6	0,7	1,13	69	0,18	1,5	178
MB 145 40 22					4000	13,4	31,1	153	18,6	0,4	0,76	46	0,08	0,7	187
MB 145 5,5 28					550	27,8	5,9	28	5,8	2,9	5,07	306	2,47	19,8	186
MB 145 11 28					1100	26,9	11,3	54	10,6	1,5	2,65	161	0,68	5,4	183
MB 145 16 28		45	143	2,70	1600	26,2	17,0	80	15,5	1,0	1,78	108	0,31	2,5	178
MB 145 25 28					2500	23,2	26,5	129	21,4	0,7	1,13	69	0,12	1,0	177
MB 145 40 28					4000	14,1	39,6	185	19,7	0,4	0,76	46	0,06	0,4	186

Modello	Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{0es} [Nm]	Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{0es} [Nm]	Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm]	Inerzia J [10 ⁻³ kgm ²]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{nes} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{0es} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{nes} [Arms]	Costante di f.e.m. K_e [Vs]	Costante di coppia K_t [Nm/Arms]	FCEM a 1000rpm V_{1000} [Vrms]	Resistenza fase-fase R [Ω]	Induttanza fase-fase L [mH]	Tensione Nominale V_n [Vrms]
400V															
MB 145 10 04					1000	4,5	1,1	6	1,1	2,1	3,65	221	18,1	303	374
MB 145 20 04	4,5	9	28	0,78	2000	4,5	2,3	14	2,3	1,2	2,03	123	8,51	93,6	320
MB 145 30 04					3000	4,3	3,4	20	3,2	0,8	1,42	86	4,12	45,6	326
MB 145 45 04					4500	3,9	4,7	27	4,0	0,6	1,01	61	2,16	23,4	335
MB 145 10 08					1000	8,7	2,0	10	1,9	2,7	4,69	283	15,0	146	334
MB 145 20 08	8,7	16	49	1,05	2000	8,4	3,7	20	3,5	1,4	2,49	151	4,03	41,3	339
MB 145 30 08					3000	7,9	5,4	29	4,8	1,0	1,70	103	1,94	19,3	341
MB 145 45 08					4500	7,1	8,2	43	6,6	0,7	1,14	69	0,81	8,6	333
MB 145 10 15					1000	14,8	3,3	18	3,1	2,9	4,94	299	5,77	52,3	324
MB 145 20 15	15,0	27	86	1,60	2000	13,7	6,2	33	5,5	1,5	2,59	157	1,64	14,4	329
MB 145 30 15					3000	12,7	9,1	48	7,5	1,0	1,78	108	0,77	6,8	333
MB 145 45 15					4500	9,8	14,2	75	9,1	0,7	1,14	69	0,29	2,8	316
MB 145 10 22					1000	21,4	4,7	23	4,5	2,9	5,03	304	3,49	29,3	325
MB 145 20 22	22,0	37	117	2,15	2000	19,4	8,9	44	7,6	1,5	2,65	161	0,97	8,2	333
MB 145 30 22					3000	17,3	13,1	64	10,1	1,0	1,80	109	0,46	3,8	335
MB 145 45 22					4500	11,6	20,8	102	10,8	0,7	1,13	69	0,18	1,5	313
MB 145 10 28					1000	27,1	5,9	28	5,6	2,9	5,07	306	2,47	19,8	323
MB 145 20 28	28,0	45	143	2,70	2000	23,9	11,3	54	9,4	1,5	2,65	161	0,68	5,4	330
MB 145 30 28					3000	21,1	17,0	80	12,5	1,0	1,78	108	0,31	2,5	328
MB 145 45 28					4500	10,0	26,5	129	9,4	0,7	1,13	69	0,12	1,0	312

• Dati riferiti al motore sospeso in posizione orizzontale in aria, temperatura ambiente a 20°C ♦ Dati riferiti al motore montato su flangia in alluminio in posizione orizzontale con spessore di 20mm mantenuta a 20°C, temperatura ambiente a 20°C ▲ Dati misurati a 20°C ▲ "caldo" prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza ±10%

10.Dati motore MB205 – MB205 motor data

Modello	Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm]	Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{105} [Nm]	Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm]	Inerzia J [10 ⁻³ kgm ²]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{res} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{res} [Arms]	Costante di f.e.m. K_e [Vs]	Costante di coppia K_t [Nm/Arms]	FCEM a 1000rpm V_{1000} [Vrms]	Resistenza fase-fase R [Ω]	Induttanza fase-fase L [mH]	Tensione Nominale V_n [Vrms]
230V															
MB 205 11 15	15	22	69	3,5	1150	14,7	6,3	29	6,2	1,4	2,38	144	4,43	18,6	184
MB 205 17 15					1700	14,4	8,6	40	8,3	1	1,74	105	2,42	8,8	197
MB 205 5,5 28					550	28,6	6,9	28	6,9	2,5	4,35	263	3,31	36,7	178
MB 205 11 28	28	39	123	5	1150	28,2	13,0	53	12,7	1,3	2,31	140	0,93	8,9	181
MB 205 17 28					1700	27,6	20,1	82	19,3	0,9	1,50	91	0,39	3,5	170
MB 205 5,5 50					550	51,3	12,4	51	12,3	2,5	4,35	263	1,18	18,8	169
MB 205 11 50	50	70	222	8	1150	50,0	22,1	91	21,3	1,4	2,45	148	0,37	5,0	185
MB 205 17 50					1700	48,0	33,1	136	30,8	0,9	1,63	99	0,17	1,9	180
MB 205 5,5 70					550	71,1	16,8	69	16,5	2,6	4,49	272	0,72	12,7	169
MB 205 11 70	70	98	310	11	1150	68,6	30,7	126	29,3	1,4	2,45	148	0,22	3,3	182
MB 205 17 70					1700	65,0	46,1	190	41,7	0,9	1,63	99	0,10	1,6	180
MB 205 5,5 90					550	90,9	22,1	91	21,8	2,5	4,35	263	0,47	9,0	163
MB 205 11 90	90	126	398	14	1150	87,0	44,3	183	41,8	1,3	2,18	132	0,12	2,3	162
MB 205 17 90					1700	81,7	59	244	52,4	0,9	1,63	99	0,07	1,3	180
400V															
MB 205 20 15	15	22	69	3,5	2000	14,1	6,3	29	5,9	1,4	2,38	144	4,43	18,6	325
MB 205 30 15					3000	13,4	8,6	40	7,7	1	1,74	105	2,42	8,8	344
MB 205 10 28					1000	28,2	6,9	28	6,8	2,5	4,35	263	3,31	36,7	304
MB 205 20 28	28	39	123	5	2000	27,3	13,0	53	12,3	1,3	2,31	140	0,93	8,9	305
MB 205 30 28					3000	25,7	20,1	82	18,0	0,9	1,50	91	0,39	3,5	289
MB 205 10 50					1000	50,4	12,4	51	12,1	2,5	4,35	263	1,18	18,8	293
MB 205 20 50	50	70	222	8	2000	47,0	22,1	91	20,1	1,4	2,45	148	0,37	5,0	315
MB 205 30 50					3000	41,7	33,1	136	26,8	0,9	1,63	99	0,17	1,9	307
MB 205 10 70					1000	69,4	16,8	69	16,1	2,6	4,49	272	0,72	12,7	297
MB 205 20 70	70	98	310	11	2000	62,9	30,7	126	26,9	1,4	2,45	148	0,22	3,3	311
MB 205 30 70					3000	52,3	46,1	190	33,7	0,9	1,63	99	0,10	1,6	307
MB 205 10 90					1000	88,2	22,1	91	21,2	2,5	4,35	263	0,47	9,0	285
MB 205 20 90	90	126	398	14	2000	78,3	44,3	183	37,7	1,3	2,18	132	0,12	2,3	276
MB 205 30 90					3000	61,6	59,0	244	39,7	0,9	1,63	99	0,07	1,3	305

• Dati riferiti al motore sospeso in posizione orizzontale in aria, temperatura ambiente a 20°C ♦ Dati riferiti al motore montato su flangia in alluminio in posizione orizzontale con spessore di 20mm mantenuta a 20°C, temperatura ambiente a 20°C ▲ Dati misurati a 20°C ▲ "caldo" prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza ±10%

11. Dati motore MB265 – MB265 motor data

Modello	Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm]	Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{0105} [Nm]	Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm]	Inerzia J [$10^{-3} kg m^2$]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=105K$ T_{n105} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=105K$ I_{n105} [Arms]	Costante di f.e.m. K_e [Vs]	Costante di coppia K_t [Nm/Arms]	FCEM a 1000rpm V1000 [Vrms]	Resistenza fase-fase R [Ω]	Induttanza fase-fase L [mH]	Tensione Nominale V_n [Vrms]
400V															
MB 265 10 75				22	1000	93	14,1	45,28	17,6	3,1	5,3	322	1,06	21,6	366
MB 265 20 75	75	95	240	22	2000	93	28,1	88,89	34,5	1,5	2,7	161	0,29	5,4	358
MB 265 30 75				22	3000	88	42,0	133,33	48,8	1,0	1,8	108	0,12	2,4	352
MB 265 10 150				36	1000	174	27,2	90,57	32,8	3,1	5,3	322	0,35	10,8	356
MB 265 20 150	145	175	480	36	2000	172	61,1	200	71,6	1,4	2,4	143	0,07	2,1	311
MB 265 30 150				36	3000	145	81,3	266,67	80,7	1,0	1,8	108	0,04	1,2	343
MB 265 10 220				49	1000	252	38,4	131,13	47,6	3,1	5,3	322	0,19	7,2	353
MB 265 20 220	205	255	695	49	2000	233	76,9	257,41	86,6	1,5	2,7	161	0,05	1,8	345
MB 265 30 220				49	3000	187	114,9	386,11	103,7	1,0	1,8	108	0,02	0,8	338
MB 265 10 285				63	1000	322	56,9	191,49	68,5	3,4	4,7	287	0,11	4,3	312
MB 265 20 285	270	330	900	63	2000	291	113,8	375	121,4	1,4	2,4	143	0,02	1,1	304
MB 265 30 285				63	3000	217	151,3	500	120,5	1,0	1,8	108	0,01	0,6	334

• Dati riferiti al motore sospeso in posizione orizzontale in aria, temperatura ambiente a 20°C ♦ Dati riferiti al motore montato su flangia in alluminio in posizione orizzontale con spessore di 20mm mantenuta a 20°C, temperatura ambiente a 20°C ▲ Dati misurati a 20°C. A "caldo" prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza $\pm 10\%$

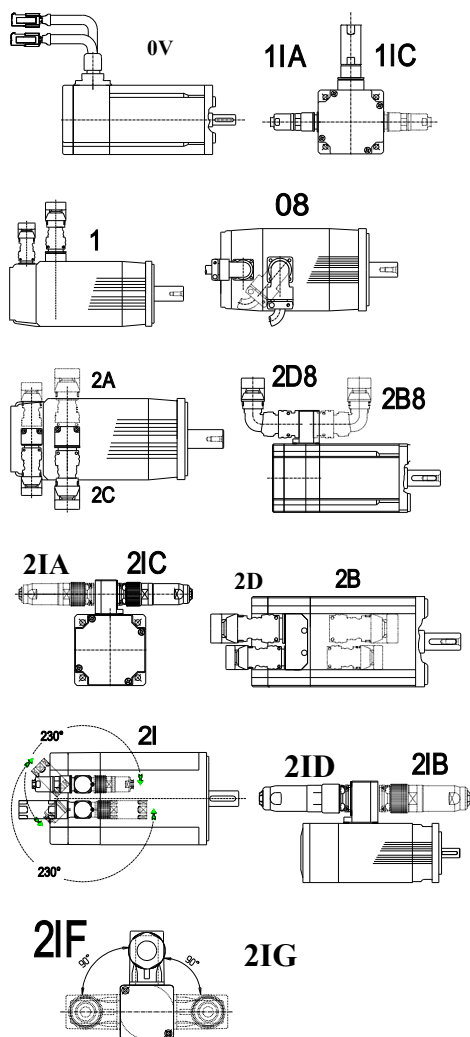
12.Dati motore SMB – SMB motor data

Modello	Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm]	Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{105} [Nm]	Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm]	Inerzia J [10 ⁻³ kgm ²]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{res} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{res} [Arms]	Costante di f.e.m. K_e [V/s]	Costante di coppia K_t [Nm/Arms]	FCEM a 1000rpm V_{1000} [Vrms]	Resistenza fase-fase R [Ω]	Induttanza fase-fase L [mH]	Tensione Nominale V_n [Vrms]
SMB 42															
230V															
SMB 42 60 0,35	0,35	n.a.	0,9	0,013	6000	0,15	0,78	1,98	0,38	0,29	0,455	30,5	22	26,5	205
SMB 60															
230V															
SSMB 60 30 0,55	0,55	0,68	1,7	0,018	3000	0,48	0,7	2,3	0,63	0,44	0,76	46,2	29,96	58,8	162
SSMB 60 45 0,55					4500	0,39	1,0	3,3	0,74	0,304	0,53	31,92	16,13	27,5	156
SSMB 60 60 0,55					6000	0,24	1,4	4,4	0,60	0,23	0,40	24,15	11	15,4	152
SSMB 60 16 1,4	1,4	1,7	4,4	0,03	1600	1,35	0,95	2,97	0,91	0,85	1,48	90	47	107	187
SSMB 60 30 1,4					3000	1,20	1,73	5,43	1,50	0,47	0,81	49	12,8	32,3	187
SSMB 60 45 1,4					4500	1,00	2,37	7,45	1,69	0,34	0,59	36	7,5	17,4	179
SSMB 60 60 1,4					6000	0,80	2,98	9,37	1,70	0,27	0,47	28	5,1	10	183
SSMB 60 75 1,4					7500	0,15	3,85	12,2	0,41	0,21	0,36	22	2,9	6,5	166
400V															
SSMB 60 30 1,4	1,4	1,7	4,4	0,03	3000	1,2	0,95	2,97	0,81	0,81	1,48	90	47	107	318
SSMB 60 45 1,4					4500	1,0	1,37	4,31	0,98	0,59	1,02	62	22,9	63	309
SSMB 60 60 1,4					6000	0,8	1,73	5,43	0,99	0,68	0,81	49	12,8	32,3	316
SSMB 60 75 1,4					7500	0,15	2,15	6,76	0,23	0,38	0,65	39	9,0	13,6	309
SMB 82															
230V															
SSMB 82 10 03	3	3,7	9	0,14	1000	2,9	1,2	3,6	1,2	1,43	2,48	150	31,7	148	186
SSMB 82 16 03					1600	2,9	1,8	5,4	1,8	0,96	1,66	101	13,0	74	195
SSMB 82 30 03					3000	2,7	3,1	9,4	2,8	0,55	0,96	58	4,30	24,6	200
SSMB 82 33 03					3300	2,4	3,5	10,5	2,8	0,49	0,85	52	3,3	18,2	192
SSMB 82 45 03					4500	2,2	4,7	14,0	3,4	0,37	0,64	39	1,95	11	185
SSMB 82 60 03					6000	1,5	6,1	18,4	3,1	0,28	0,49	30	1,10	6,1	185
SSMB 82 75 03					7500	0,6	7,5	22,4	1,6	0,23	0,40	24	0,78	3,8	184
400V															
SSMB 82 30 03	3	3,7	9	0,14	3000	2,7	1,8	5,4	1,6	0,96	1,66	101	13	74	346
SSMB 82 45 03					4500	2,2	2,7	8,1	2,0	0,64	1,11	67	5,9	33,5	319
SSMB 82 56 03					5600	1,6	3,1	9,4	1,7	0,55	0,96	58	4,3	24,6	320
SSMB 82 60 03					6000	1,7	3,5	10,5	2,0	0,49	0,85	52	3,3	18,2	325
SSMB 82 75 03					7500	0,6	4,4	13,2	0,9	0,39	0,68	41	2,4	11,7	322

Modello	Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm]	Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{105} [Nm]	Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm]	Inerzia J [10 ⁻³ kgm ²]	Velocità nominale ω [rpm]	Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{res} [Nm]	Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{res} [Arms]	Costante di f.e.m. K_e [Vs]	Costante di coppia K_t [Nm/Arms]	FCEM a 1000rpm V_{1000} [Vrms]	Resistenza fase-fase R [Ω]	Induttanza fase-fase L [mH]	Tensione Nominale V_h [Vrms]
SMB 100															
230V															
SMB 100 16 06					1600	5,8	3,7	11,2	3,6	0,92	1,60	97	3,59	33,5	199
SMB 100 30 06					3000	5,0	5,9	17,6	4,9	0,59	1,02	62	1,77	10,1	200
SMB 100 45 06	6	9	18	0,336	4500	3,5	9,4	28,2	5,5	0,37	0,64	39	0,54	5,3	186
SMB 100 55 06					5500	2,6	11,8	35,3	5,1	0,29	0,51	31	0,39	3,4	173
SMB 100 75 06					7500	0,6	14,7	44,2	1,5	0,24	0,41	25	0,19	1,8	185
400V															
SMB 100 30 06					3000	5,0	3,7	11,2	3,1	0,92	1,60	97	3,59	33,5	321
SMB 100 45 06	6	9	18	0,336	4500	3,5	5,6	16,8	3,3	0,62	1,07	65	1,58	11,2	336
SMB 100 56 06					5600	2,5	5,9	17,6	2,4	0,59	1,02	62	1,77	10,1	293
SMB 100 75 06					7500	0,6	9,4	28,2	0,9	0,37	0,64	39	0,54	5,3	335
SMB 115															
230V															
SMB 115 16 10					1600	9,0	6,0	19,3	5,42	0,96	1,66	101	2,4	19	182
SMB 115 30 10					3000	8,0	10,5	33,6	8,40	0,55	0,95	58	0,8	5,8	186
SMB 115 40 10	10	12,5	32	0,9	4000	7,6	14,7	47,1	11,19	0,39	0,68	41	0,4	2,9	175
SMB 115 54 10					5400	7,1	18,2	58,3	12,93	0,32	0,55	33	0,25	1,8	188
400V															
SMB 115 20 10					2000	9,0	4,5	14,4	4,06	1,28	2,22	134	4,2	24	292
SMB 115 30 10					3000	8,0	6,0	19,3	4,82	0,96	1,66	101	2,4	19	327
SMB 115 40 10	10	12,5	32	0,9	4000	7,6	8,0	25,5	6,05	0,73	1,26	76	1,3	9,3	321
SMB 115 56 10					5600	6,0	10,5	33,6	6,30	0,55	0,95	58	0,8	5,8	322
SMB 142															
230V															
SMB 142 18 15	15	19	47	1,4	1800	13,3	9,7	30,5	8,6	0,89	1,54	93	1,12	10,7	186
SMB 142 30 15					3000	12,5	16,0	50,3	13,4	0,54	0,94	57	0,44	4,5	196
400V															
SMB 142 20 15					2000	13,0	6,4	20,0	5,5	1,36	2,35	143	2,37	25	351
SMB 142 30 15					3000	12,5	9,7	30,5	8,1	0,89	1,54	93	1,12	10,7	350
SMB 142 45 15	15	19	47	1,4	4500	10,9	14,4	45,2	10,5	0,60	1,04	63	0,47	4,8	316
SMB 142 56 15					5600	9,2	16,0	50,3	9,8	0,54	0,94	57	0,44	4,5	332

● Dati riferiti con motore montato su flangia in acciaio in posizione orizzontale avente dim. 200*230*20 mm (per 60,82), dim. 200*270*20 mm (per 100, 115, 142). Le coppie di stallo sono riferite con motore in rotazione a 100rpm ▲ Dati misurati a 20°C. A "caldo" prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza ±10%

13. Disposizioni e connettori – Connectors

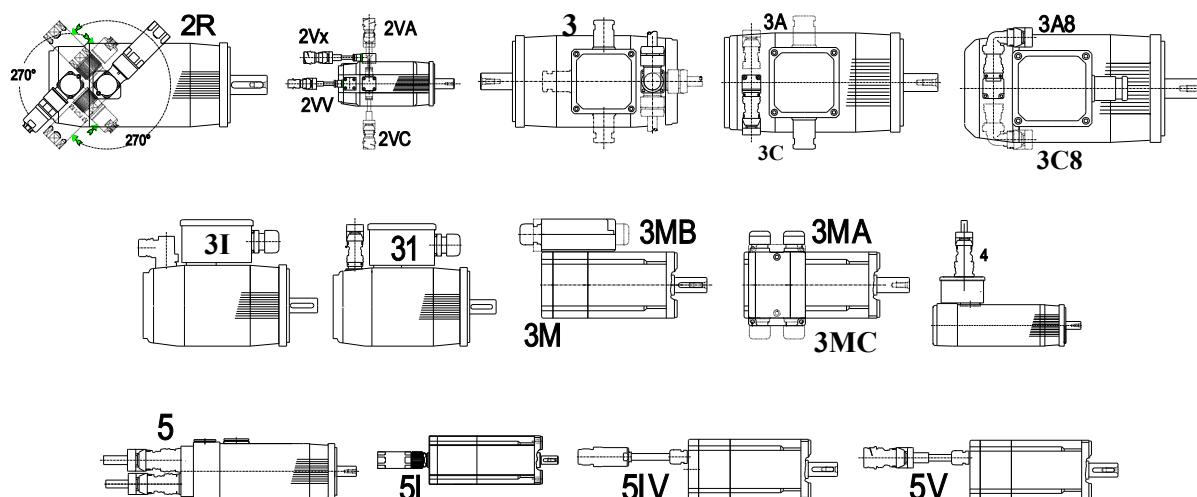


Connettore Connector	Codice ordine Order code	MB						SMB					
		56	70	105	145	205	265	42	60	82	100	115	142
MIL	08	■	■	■	■	■							
	1	■	■	■	■W	■			■				■
	2A-2C		■	■	■	■			■	■	■		
	2B-2D								■	■		■	■
	2B8-2D8								■	■	■		
	2VA-2VC	■	■	■	■	■							
	2VX-2VV	■	■	■	■	■							
Interconnectron	4		■	■	■								
	5	▶	■	▶									
	5V								■	■			
	11A-11C												
	2I		■	■	■W	▶			■			■	■
	2IA-2IC	■							■	■	■	■	■
	2IB-2ID								■	■	■	■	■
	2ICB-2ICD	▶	■	■	■								
	2IF-2IG												
	2R				W								
	5I									■			
Faston Mol.	0V							▶	■	■			
	3M		■	■	■	■			■	■	■	■	■
Morsettiera	3MB		■	■	■	■				■	■	■	■
	3MA-3MC								■	■	■		
Morsettiera + MIL	3		■	■	■	■							
	3A-3C		■	■	■	■							
	3A8-3C8		■	■	■	■							
Mors.+Inter	3I		■	■	■	■	■						
	3I		■	■	■	■							
-	0							▶	■	■	■	■	■

- : disponibile per motori MB(A) ~ SMB(A) – Available for MB(A) ~ SMB(A) motors
 ▶ : non disponibile per motori MBA ~ SMBA – Unavailable for MBA ~ SMBA motors
 W : motori raffreddati ad acqua – Water-cooled motors

* Vedere il codice di identificazione alla voce “DISPOSIZIONE CONNETTORI”
 * See the identification code at the “connector layout” part

MIL: connettore Militare – Military connector
 Morsettiera – Terminal box



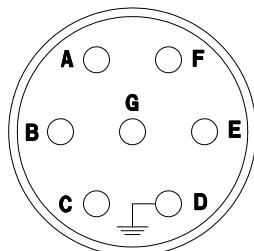
14. Connessioni – Connections

Per vedere nei dettagli il collegamento dei cavi, vedere i documenti presenti sul sito.

For more details about cable connections, see the documents available on the website

14.1. Connettori MIL per MB(A)–SMB(A) [tranne MB(A)56] – MIL connectors for MB(A)–SMB(A) [except MB(A)56]

POTENZA – POWER

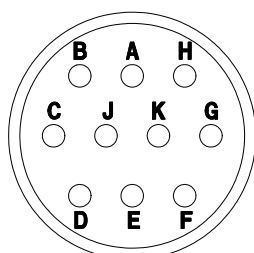


A	U
B	V
C	W
D	TERRA-GND
E	SCHERMO cavo cable SHIELD
F	FRENO-BRAKE 0Vdc *
G	FRENO-BRAKE + 24Vdc *

* Freno polarizzato solo per taglie 145, 205 e serie SMB.

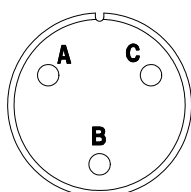
* Polarised brake for sizes 145, 205 and SMB series.

RESOLVER



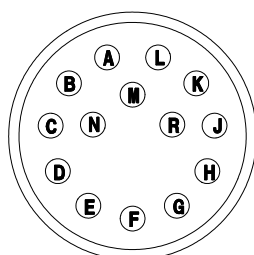
A	EXCT +	G	SCHERMO cavo <i>cable SHIELD</i>	
B	EXCT −			
C	COS −	H	SCHERMO cavo <i>cable SHIELD</i>	
D	COS +			
E	SIN −	K	PTC	KTY-
F	SIN +	J	PTC	KTY+

ELETTROVENTILAZIONE – ELECTRIC FAN



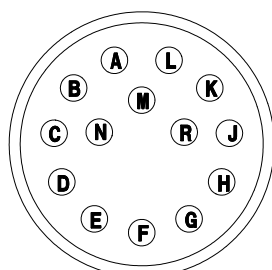
	MB 105	MB 145	MB 205
A	0Vdc	220Vac	220Vac
B	24Vdc	220Vac	Connettere esternamente un condensatore da 1.5µF 400Vac al pin C Connect outside 1.5µF 400Vac capacitor to pin C
C	N.C.	TERRA GND	220Vac

ENCODER INCREMENTALE INCREMENTAL ENCODER



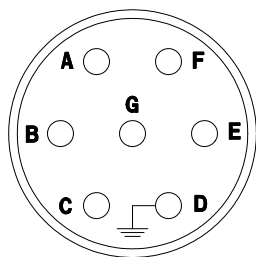
INCREMENTAL ENCODER				
A	A	H	HALL A	
B	A-	J	HALL B	
C	B	K	5V	
D	B-	L	0V	
E	Z	M	PTC	KTY+
F	Z-	N	SCHERMO cavo cable <i>SHIELD</i>	
G	HALL C	R	PTC	KTY-

ENCODER SINCOS+HIPERFACE SINCOS+HIPERFACE ENCODER



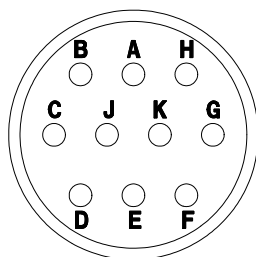
SINCO5+™ INTERFACE ENCODER				
A	COS+	H	N.C.	
B	COS-	J	N.C.	
C	SIN+	K	+Vdc	
D	SIN-	L	0V	
E	RS485+	M	PTC	KTY+
F	RS485-	N	N.C.	
G	SCHERMO cavo cable <i>SHIELD</i>	R	PTC	KTY-

14.2. Connettore MIL per MB(A)56 – MIL connector for MB(A)56



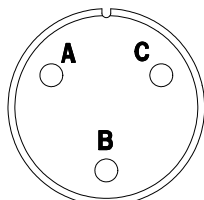
POTENZA - POWER

A	U
B	V
C	W
D	TERRA – SCHERMO cavo GND – cable SHIELD
E	PTC
F	PTC
G	N.C.



RESOLVER

A	EXCT +	G	SCHERMO cavo cable SHIELD
B	EXCT –	H	SCHERMO cavo cable SHIELD
C	COS –	K	N.C.
D	COS +	J	N.C.
E	SIN –		
F	SIN +		



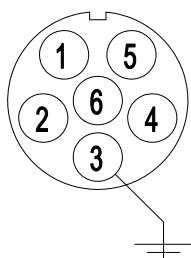
FRENO - BRAKE

A	FRENO-BRAKE
B	FRENO-BRAKE
C	N.C.

Il freno deve essere alimentato a 24Vdc e non è polarizzato.

The brake shall be supplied at 24Vdc with no polarization.

14.3. Connessioni INTERCONNECTRON per MB(A)–SMB(A) INTERCONNECTRON connections for MB(A)–SMB(A)

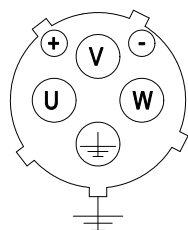


POTENZA - POWER SMB(A)-MB(A)56,70,105,145

1	U
2	V
3	TERRA-GND
4	FRENO-BRAKE + 24Vdc
5	FRENO-BRAKE 0Vdc
6	W

Nota: collegare lo schermo del cavo alla carcassa del connettore.

Note: connect the cable shield to the connector casing.

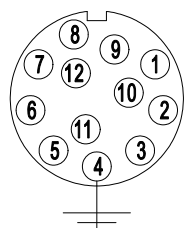


POTENZA - POWER MB(A) 205

U	U
V	V
W	W
+	FRENO-BRAKE + 24Vdc
-	FRENO-BRAKE 0Vdc
⊥	TERRA-GND

Nota: collegare lo schermo del cavo alla carcassa del connettore.

Note: connect the cable shield to the connector casing.

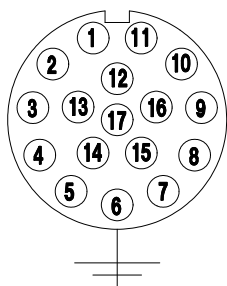


RESOLVER

1	SIN –	7	EXCT –
2	SIN +	8	PTC
3	N.C.	9	PTC
4	SCHERMO cavo cable SHIELD	10	EXCT +
5	N.C.	11	COS +
6	N.C.	12	COS –

Nota: collegare lo schermo del resolver alla carcassa del connettore.

Note: connect the resolver shield to the connector casing.

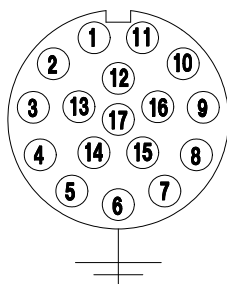


ENCODER INCREMENTALE
INCREMENTAL ENCODER

INCREMENTAL ENCODER						
1	5V	7	Z+		13	HALL B+
2	0V	8	PTC	KTY-	14	HALL B-
3	A+	9	PTC	KTY+	15	HALL C+
4	A-	10	Z-		16	HALL C-
5	B+	11	HALL A+		17	N.C.
6	B-	12	HALL A-			

Nota: collegare lo schermo dell'encoder alla carcassa del connettore.

Note: connect the encoder shield to the connector casing.

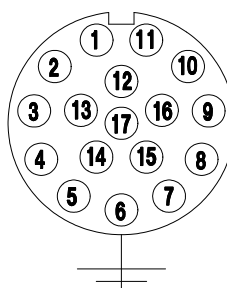


ENCODER ASSOLUTO (SINCOS+ENDAT)
ABSOLUTE ENCODER (SINCOS+ENDAT)

ABSOLUTE ENCODER (SINUS + ENDT)						
1	UP SENSOR		7	UP	13	B -
2	N.C.		8	Clock +	14	DATA +
3	N.C.		9	Clock -	15	A +
4	0 V SENSOR		10	0 V	16	A -
5	PTC	KTY-	11	SCHERMO interno cavo <i>cable inner SHIELD</i>	17	DATA -
6	PTC	KTY+	12	B +		

Nota: collegare lo schermo dell'encoder alla carcassa del connettore.

Note: connect the encoder shield to the connector casing.



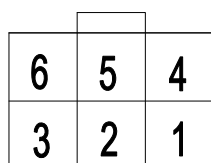
ENCODER ASSOLUTO (SINCOS+HIPERFACE)
ABSOLUTE ENCODER (SINCOS+HIPERFACE)

ABSOLUTE ENCODER (SIN/COS +TTL BR/ACL)						
1	SIN +	7	TERRA (0V) GND (0V)		13	RS485 -
2	SIN -	8	PTC	KTY-	14	N.C.
3	RS485 +	9	PTC	KTY+	15	N.C.
4	N.C.	10	+ Vdc		16	N.C.
5	N.C.	11	COS +		17	N.C.
6	N.C.	12	COS -			

Nota: collegare lo schermo dell'encoder alla carcassa del connettore.

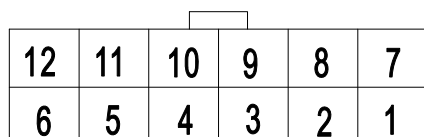
Note: connect the encoder shield to the connector casing.

14.4. Connettore FASTON/MOLEX per SMB42, SMB60 – FASTON/MOLEX connector for SMB42, SMB60



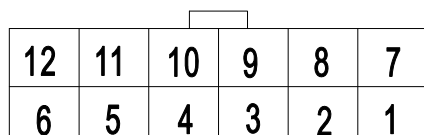
POTENZA - POWER

1	TERRA - SCHERMO cavo GND - cable SHIELD
2	FRENO - BRAKE 0Vdc
3	FRENO - BRAKE +24Vdc
4	W
5	V
6	U



RESOLVER

1	N.C.	7	SIN +
2	N.C.	8	SIN -
3	N.C.	9	COS +
4	PTC	10	COS -
5	PTC	11	EXTC -
6	TERRA - SCHERMO cavo GND - cable SHIELD	12	EXTC +



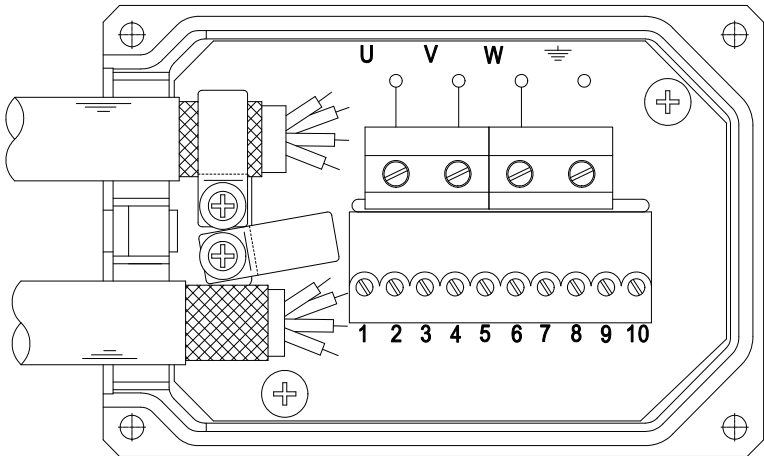
ENCODER ASSOLUTO - ABSOLUTE ENC. (SINCOS+ENDAT)

1	UP SENSE	7	A +
2	0V SENSE	8	A -
3	UP	9	B +
4	0V	10	B -
5	CK +	11	DATA +
6	CK -	12	DATA -

12	11	10	9	8	7
6	5	4	3	2	1

ENCODER ASSOLUTO – ABSOLUTE ENC. (SINCOS+ HIPERFACE)			
1	SIN +	7	+Vdc
2	SIN –	8	COS +
3	RS485 +	9	COS –
4	0V	10	RS485 –
5	PTC	11	TERRA – SCHERMO cavo GND – cable SHIELD
6	PTC	12	N.C.

14.5. Scatola morsettiera per MB(A)56 – SMB(A)60 – Terminal box for MB(A)56 – SMB(A)60



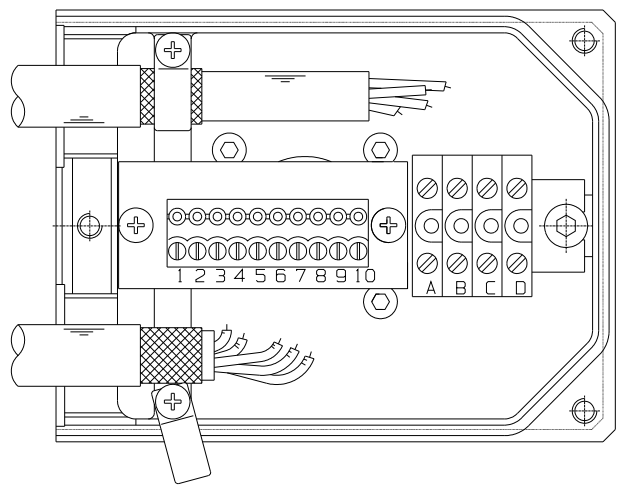
POTENZA - POWER

A	U
B	V
C	W
⏏	TERRA-GND

RESOLVER

1	EXCT +	6	SIN +	
2	EXCT –	7	PTC	KTY-
3	COS –	8	PTC	KTY+
4	COS +	9	FRENO–BRAKE +24Vdc	
5	SIN –	10	FRENO–BRAKE 0Vdc	

14.6. Scatola morsettiera per MB(A)70-105 - SMB(A)82-100-115 – Terminal box for MB(A)70-105 - SMB(A)82-100-115



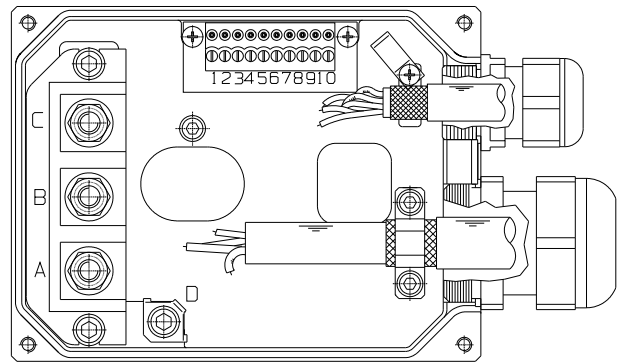
POTENZA - POWER

A	U
B	V
C	W
D	TERRA-GND

RESOLVER

1	EXCT +	6	SIN +	
2	EXCT −	7	PTC	KTY-
3	COS −	8	PTC	KTY+
4	COS +	9	FRENO−BRAKE +24Vdc	
5	SIN −	10	FRENO−BRAKE 0Vdc	

14.7. Scatola morsettiera per MB(A)145-205 SMB(A)142 – Terminal box for MB(A)145-205 SMB(A)142



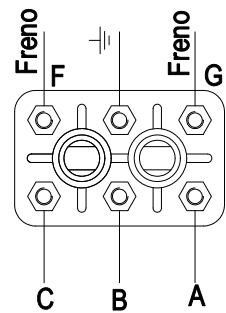
POTENZA - POWER

A	U
B	V
C	W
D	TERRA-GND

RESOLVER

1	EXCT +	6	SIN +	
2	EXCT −	7	PTC	KTY-
3	COS −	8	PTC	KTY+
4	COS +	9	FRENO−BRAKE +24Vdc	
5	SIN −	10	FRENO−BRAKE 0Vdc	

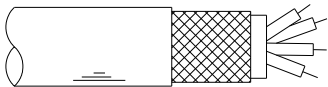
14.8. Morsettiera di potenza – Power terminal board



POTENZA - POWER

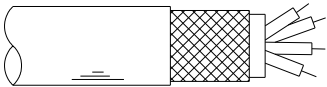
A	U
B	V
C	W
F	FRENO-BRAKE 0Vdc
G	FRENO-BRAKE +24Vdc
	TERRA-GND

14.9. Fili volanti – Flying cables

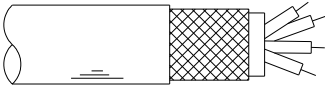


POTENZA - POWER			
U	V	W	TERRA – GND
Bianco – <i>white</i>	Verde – <i>green</i>	Blu – <i>blue</i>	Giallo/verde <i>Yellow/Green</i>
Bianco – <i>white</i>	Rosso – <i>red</i>	Nero – <i>black</i>	
Bianco – <i>white</i>	Rosso – <i>red</i>	Verde – <i>green</i>	

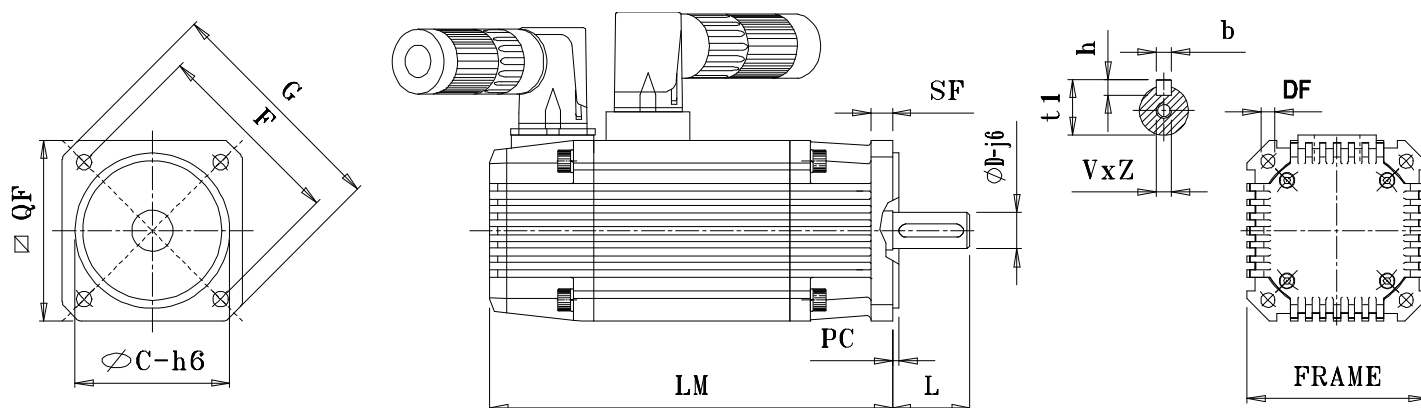
RESOLVER	
Bianco/rosso <i>White/red</i>	EXCT +
Bianco/giallo <i>White/yellow</i>	EXCT –
Giallo – <i>Yellow</i>	COS +
Blu – <i>Blue</i>	COS -
Rosso – <i>Red</i>	SIN +
Nero – <i>Black</i>	SIN -
Blu – <i>Blue</i>	PTC
Blu – <i>Blue</i>	PTC
Giallo/verde <i>Yellow/Green</i>	GND



ENCODER			
Rosso <i>Red</i>	Dc +5V	Giallo/nero <i>Yellow/black</i>	Z-
Nero – <i>Black</i>	GND	Marrone – <i>Brown</i>	U
Blu <i>Blue</i>	A	Marrone/nero <i>Brown/black</i>	U-
Blu/nero <i>Blue/black</i>	A-	Grigio – <i>Grey</i>	V
Verde <i>Green</i>	B	Grigio/nero <i>Grey/black</i>	V-
Verde/Nero <i>Green/Black</i>	B-	Bianco – <i>White</i>	W
Giallo <i>Yellow</i>	Z	Bianco/nero <i>White/black</i>	W-



15. Dimensioni meccaniche – Mechanical dimensions

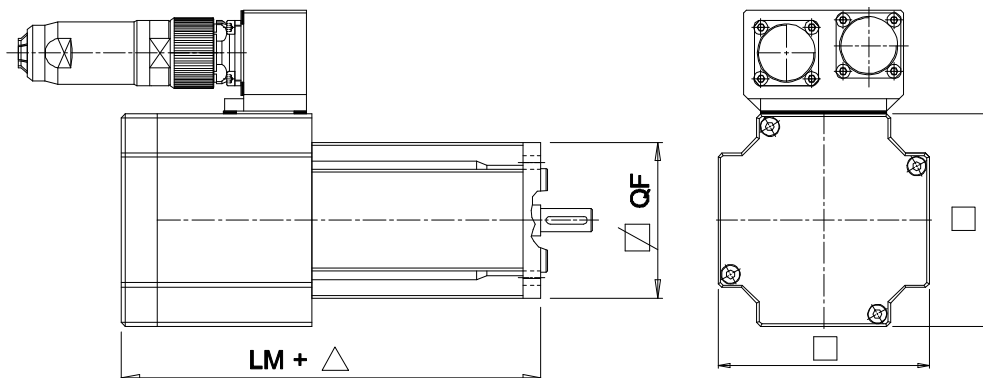


Motore - Taglia Motor - Size			LM	DxL	C	DF	QF	F	G	b x h	t1	VxZ	SF	PC
MB	56	0,2	130,5	9x20 11x23	40	5,5	56	63	74	3x3 4x4	10,2 12,5	M4x10	6,5	2,5
		0,4	150,5											
		0,6	170,5											
	70	0,5	158	11x23 14x30	60	6	70	75	90	4x4 5x5	12,5 16	M4x10 M4x12.5	8,5	2,5
		01	188											
		1,5	218											
		02	248											
		2,5	278											
	105	02	186	19x40 24x50	95	9,5	105	115	140	6x6 8x7	21,5 27	M6x16 M8x19	10	3,5
		04	229											
		06	273											
		08	317											
	145	04	200	19x40 24x50 28x60	130	11,5	145	165	200	6x6 8x7	21,5 27 31	M6x16 M8x19 M10x22	12	3,5
		08	231											
		15	292											
		22	354											
	205	28	416	38x80 42x110	180	14	205	215	250	10x8 12x8	41 45	M12x32 M16x40	18	4
		15	239											
		28	273											
		50	342											
		70	411											
	265	90	480	48x114	250	19	266	300	342	14x9	51,5	M20x40	35	4
		75	328											
		150	435											
		220	542											
		285	658											
SMB	42	0,35	110	9x25	30	3,2	42,5	50	57,5	3x3	10,2	M3x9	6	2,5
	60	1,4	129,5	9x20	40	5,5	60	63	74	3x3	10,2	M4x10	7	2,5
				11x23	60	6	70	75	90	4x4	12,5			
	82	03	163,5	14x30	80	6,5	82	100	112	5x5	16	M5x12.5	10	3,5
				19x40	95	9	100	115	135	6x6	21,5	M6x16		
	100	06	191,5	19x40	95	9	100	115	135	6x6	21,5	M6x16	10	3,5
				24x50						8x7	27	M8x19		
	115	10	220	19x40	95	9	115	130	156	6x6	21,5	M6x16	10	3,5
				24x50	110	9	130	130	156	8x7	27	M8x19		
				28x60	130	11	145	165	196,5	8x7	31	M10x22		
	142	15	243	19x40	130	11	142	165	192,5	6x6	21,5	M6x16	12	3,5
				24x50						8x7	27	M8x19		
				28x60						8x7	31	M10x22		

LM: lunghezza motore con resolver – motor body length with resolver feedback
DxL: diametro per lunghezza albero – shaft diameter and length
C: centraggio – centring
DF: diametro fori fissaggio – retention hole diameter
QF: quadro flangia – flange board
F: interasse fori di fissaggio – retention hole centre distance

G: dimensione in diagonale – diagonal dimension
b x h: dimensione linguetta – key dimension
t1: albero con sporgenza linguetta – shaft with key protrusion
VxZ: dimensione foro per profondità – hole dimension for depth
SF: spessore flangia – flange thickness
PC: profondità centraggio – centring depth

16. Variazione ingombri encoder – Variation of dimensions with encoder



Codice Code	MB Incremento lunghezza [mm] Increment length [mm]					SMB Incremento lunghezza [mm] Increment length [mm]					Connettori Connectors
	56	70	105	145	205	60	82	100	115	142	
A1			■	■	■		■	■	■	■	0,M,I,MM,MI
A2			■	■	■		■	■	■	■	0,M,I,MM,MI
A3			■	■	■		■	■	■	■	0,M,I,MM,MI
A6		Δ10	Δ19	Δ19	Δ19	Δ30, □82	Δ24	Δ20	■	■	0,F,A,M,I,MM,MI
A7		Δ10	Δ19	Δ19	Δ19	Δ30, □82	Δ24	Δ20	■	■	0,F,A,M,I,MM,MI
B1						Δ10					0,M,I,MM,MI
B2			■	■	■		■	■	■	■	0,M,I,MM,MI
B3			■			Δ10	■				0,M,I,MM,MI
B5			Δ19	Δ19	Δ19	Δ30, □82	Δ24	Δ20	■	■	0,F,I,MI
B6			Δ19	Δ19	Δ19	Δ30, □82	Δ24	Δ20	■	■	0,F,I,MI
B8						Δ10					0,M,I,MM,MI
B9			Δ19	■	Δ19	Δ30, □82	Δ24	Δ20	■	■	0,F,I,MI
C1			Δ19	Δ19	Δ19	Δ30, □82	Δ24	Δ20	■	■	0,F,I,MI
C2						Δ10					0,M,I,MM,MI
C3			■	■	■		■	■	■	■	0,M,I,MM,MI
C4			■	■	■		■	■	■	■	0,M,I,MM,MI
C6		Δ10			Δ19	Δ10	■	Δ20	■	■	0,F,A,M,I,MM,MI
C7		Δ10			Δ19	Δ10	■	Δ20	■	■	0,F,A,M,I,MM,MI
C8			Δ19		Δ19	Δ30, □82	Δ24	Δ20	■	■	0,F,I,MI
C9			Δ19	■	Δ19	Δ30, □82	Δ24	Δ20	■	■	0,F,I,MI
D2						Δ10					0,M,I,MM,MI
D3						Δ10					0,M,I,MM,MI
D4			Δ19	Δ19	Δ19	Δ30, □82		Δ20	■	■	0,F,I,MI
D5			Δ19	Δ19	Δ19	Δ30, □82		Δ20	■	■	0,F,I,MI

■ : Nessuna variazione – No increment

Δ : Variazione lunghezza motore – Increment motor length

□ : Variazione quadro (solo per: SMB60) – Increment frame (only for: SMB60).

Connettori (ved. la tabella connettori): – **Connectors** (to refer to te connectors table):

0 (No conn.), **F** (FastonMolex), **M** (MIL), **I** (Interc.), **A** (Amph.), **MM** (Mors. – T.Box + MIL), **MI** (Mors. – T.Box + Interc.)

17. Specifiche opzioni – Option specifications

Specifiche inerzia aumentata per motori MB (codice ordine MB...M e MB...ML)

MB motors increased inertia specifications (order code MB...M and MB...ML)

motori MB – MB motors	105				145					205				
	0,2	0,4	0,6	0,8	0,4	0,8	15	22	28	15	28	50	70	90
Inerzia aggiuntiva MB...M [10^{-3} kgm ²] <i>Extra inertia MB...M [10^{-3} kgm²]</i>	0,14				0,79					4,4				
Lunghezza aggiuntiva MB...M [mm] <i>Extra length MB...M [mm]</i>	0				0					0				
Peso aggiuntivo MB...M [kg] <i>Extra weight MB...M [kg]</i>	0,340				0,990					2,065				
Inerzia aggiuntiva MB...ML [10^{-3} kgm ²] <i>Extra inertia MB...ML [10^{-3} kgm²]</i>	0,53		n.d.		1,77			n.d.		12,1			n.d.	
Lunghezza aggiuntiva MB...ML [mm] <i>Extra length MB...ML [mm]</i>	64		n.d.		74			n.d.		99			n.d.	
Peso aggiuntivo MB...ML [kg] <i>Extra weight MB...ML [kg]</i>	1,5		n.d.		3,3	3,6		n.d.		7,6	11,9		n.d.	

Specifiche inerzia aumentata per motori SMB (codice ordine SMB...M)

SMB motors increased inertia specifications (order code SMB...M)

motori SMB – SMB motors	60	82	100	115	142
Inerzia aggiuntiva SMB...M [10^{-3} kgm ²] <i>Extra inertia SMB...M [10^{-3} kgm²]</i>	0,029	0,27	0,284	0,9	0,69
Lunghezza aggiuntiva SMB...M [mm] <i>Extra length SMB...M [mm]</i>	31,5	43	47	45	50
Peso aggiuntivo SMB...M [kg] <i>Extra weight SMB...M [kg]</i>	0,32	0,91	0,68	2,28	2,49

Specifiche freni per motori MB (codice ordine MBA)

MB motors brake specifications (order code MBA)

motori MB – MB motors	56	70	105				145				205	265	
	Tutti - all	Tutti - all	2	4	6	8	4	8	15	22	28	Tutti - all	Tutti - all
Coppia frenante statica [Nm] Static braking torque [Nm]	0,6	2	10				4	8	15	22	28	120	450
Corrente assorbita a 20°C [A] Current absorption at 20°C [A]	0,32	0,53	1,10				1,80				1,2	1,7	
Tempo di inserzione massimo [ms] Max engagement time [ms]	250	250	250				250				80	40	
Tempo di rilascio minimo [ms] Min disengagement time [ms]	100	100	100				100				150	180	
Gioco angolare [°] Angular play [°]	0	0	0				0				0	0	
Inerzia aggiuntiva [10 ⁻³ kgm ²] Extra inertia [10 ⁻³ kgm ²]	0,017	0,029	0,063				0,195				0,535	0,2	
Lunghezza aggiuntiva [mm] Extra length [mm]	51	56	64				74				99	80	
Peso aggiuntivo [kg] Extra weight [kg]	0,8	1,1	3,0				5,0				14,0	18	

Il freno di stazionamento (tensione di alimentazione 24VDC $\pm$ 10%) è incorporato nel motore lato opposto all'accoppiamento e chiude per caduta di tensione. A causa delle perdite di potenza dovute al freno, i valori di coppia devono essere ridotti del 5%. I freni di stazionamento devono essere usati a motore fermo e non per frenate dinamiche. Per usi normali non richiedono manutenzione.

The fail-safe (supply voltage 24VDC $\pm$ 10%) holding brake is incorporated in the motor at the opposite side of the front flange and is applied when there is no voltage present. Because of the power loss caused by the brake, torque values must be reduced by 5%. The holding brakes shall be used with the motor at a standstill and not for dynamic braking. For normal uses, they are maintenance free brakes.

Specifiche freni per motori SMB (codice ordine SMBA)*SMB motors brake specifications (order code SMBA)*

motori SMB – SMB motors	60	82	100	115	142
Coppia frenante statica [Nm] <i>Static braking torque [Nm]</i>	2,2	3,2	11	11	22
Corrente assorbita a 20°C [A] <i>Current absorption at 20°C [A]</i>	0,34	0,5	0,67	0,67	0,75
Tempo di inserzione massimo [ms] <i>Max engagement time [ms]</i>	14	19	20	20	12,5
Tempo di rilascio minimo [ms] <i>Min disengagement time [ms]</i>	28	29	29	29	62
Gioco angolare [°] <i>Angular play [°]</i>	0	0	0	0	0
Inerzia aggiuntiva [10^{-3} kgm ²] <i>Extra inertia [10^{-3} kgm²]</i>	0,0125	0,043	0,104	0,1	0,2
Lunghezza aggiuntiva [mm] <i>Extra length [mm]</i>	31,5	45,5	47	45	50
Peso aggiuntivo [kg] <i>Extra weight [kg]</i>	0,3	0,7	0,6	2	3

Specifiche servomotori per motori MB (codice ordine MBSV)*MB motors servo controlled fan specifications (order code MBSV)*

motori MB – MB motors	105	145	205	265
Tensione di alimentazione $\pm 10\%$ [V] <i>Input voltage $\pm 10\%$ [V – 1 phase]</i>	24Vdc	230Vac monofase – 1 phase		
Corrente assorbita [A] <i>Required current [A]</i>	0,17	0,35	0,22	0,66
Frequenza [Hz] <i>Frequency [Hz]</i>	50	50	50	50/60
Velocità di rotazione [rpm] <i>Rotation speed [rpm]</i>	3000	3000	3000	-
Lunghezza aggiuntiva [mm] <i>Extra length [mm]</i>	64	97	109	140
Peso aggiuntivo [kg] <i>Extra weight [kg]</i>	1,0	2,0	2,2	15

Per motori servomotori (cod. motore MBSV), prevedere un incremento di coppia e corrente del 25% (ad eccezione dei dati di coppia e corrente massima), 30% per MB265. Il motore 205 servomotori viene equipaggiato con un condensatore esterno per l'avviamento del servomotori. Per motori autoventilati (cod. ordine MBV), prevedere un incremento di coppia e corrente proporzionale alla velocità. Per motori raffreddati ad acqua (cod. motore MBW), prevedere un incremento di coppia e corrente del 100% circa (ad eccezione dei dati di coppia e corrente massima).

In the case of servo-ventilated motors (order Code MBSV), a 25% torque and current increase should be envisaged (except for the maximum torque and current data), 30% for MB265. The servo-ventilated 205 motor is equipped with an external condenser for starting the fan. In the case of self-ventilated motors (order Code MBV), consider a torque and current increase proportional to the nominal speed. For water-cooled motors (order code MBW), consider a performance increase of approx. 100% in the torque and current, except for the maximum torque and current data.

18.Pesi – Mass

motori – motors	MB56			MB70				MB105				MB145				MB205				MB265						
Taglia – Size	0,2	0,4	0,6	0,5	1	1,5	2	2,5	2	4	6	8	4	8	15	22	28	15	28	50	70	90	75	150	220	285
Peso – Mass [kg]	0,7	1	1,3	2	2,8	3,5	4,3	5,1	5	7	9	11	8	12	18	23	28	20	29	44	59	74	49	78	106	135

motori – motors	SMB42	SMB60	SMB82	SMB100	SMB115	SMB142
Taglia – Size	0,35	1,4	3	6	10	15
Peso – Weight [kg]	0,9	1,5	3,6	4,7	7,7	13

N.B.: Motore con resolver – Motor with resolver

19. Carichi radiali – Permissible loads

19.1. Tabella dei massimi carichi radiali ammissibili – Table of Maximum radial loads permissible

MOTORE MOTOR	F _{max} : Massimo carico radiale applicabile all'albero motore F _{max} : Maximum radial load on motor shaft													ALBERO SHAFT
	rpm	250	500	750	1000	1500	2000	2500	3000	4500	6000	7500	10000	DxL [mm]
	N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	
MB 56	0,2	581	461	403	366	320	290	270	254	222	201	187	170	11x23
	0,4	609	483	422	384	335	304	283	266	232	211	196	178	
	0,6	629	500	436	396	346	315	292	275	240	218	203	184	
MB 70	0,5	410	326	285	259	226	205	190	179	157	142	132	-	14x30
	1	439	348	304	276	241	219	204	192	167	152	141	-	
	1,5	458	363	318	288	252	229	213	200	175	159	147	-	
	2	472	375	327	297	260	236	219	206	180	164	152	-	
	2,5	483	383	335	304	266	241	224	211	184	167	155	-	
MB 105	2	1437	1141	996	905	791	718	667	628	548	498	-	-	24x50
	4	1579	1253	1095	995	869	790	733	690	603	547	-	-	
	6	1672	1327	1159	1053	920	836	776	730	638	580	-	-	
	8	1737	1378	1204	1094	956	868	806	759	663	602	-	-	
MB 145	4	1962	1557	1360	1236	1080	981	911	857	749	-	-	-	28x60
	8	2107	1673	1461	1328	1160	1054	978	920	804	-	-	-	
	15	2294	1821	1590	1445	1262	1147	1065	1002	875	-	-	-	
	22	2412	1914	1672	1519	1327	1206	1119	1053	920	-	-	-	
	28	2492	1978	1728	1570	1371	1246	1157	1088	951	-	-	-	
MB 205	15	4816	3822	3339	3034	2650	2408	2235	2103	-	-	-	-	42x110
	28	5219	4142	3618	3287	2872	2609	2422	2279	-	-	-	-	
	50	5772	4581	4002	3636	3177	2886	2679	2521	-	-	-	-	
	70	6135	4869	4254	3865	3376	3067	2848	2680	-	-	-	-	
	90	6391	5072	4431	4026	3517	3195	2966	2791	-	-	-	-	
MB 265	Tutte All	6646	5485	4817	4376	3695	3290	3098	2839	-	-	-	-	48x114
SMB 42	0,35	-	-	-	-	-	-	-	-	-	150	-	-	9x20
SMB 60	1,4	717	569	497	452	395	359	333	313	274	249	236	210	11x23
SMB 82	3	1397	1109	969	880	769	699	649	610	533	484	460	-	19x40
SMB100	6	1422	1129	986	896	782	711	660	621	543	493	468	-	24x50
SMB 115	10	1909	1515	1324	1203	1051	955	886	834	728	662	-	-	28x60
SMB 142	15	2087	1656	1447	1315	1149	1043	969	912	796	724	-	-	28x60

I dati sono relativi al carico radiale ammissibile, riferiti ad una vita dei cuscinetti di 20.000 ore e capacità del carico applicata al centro dell'albero. Il carico radiale massimo ammissibile dipende dalla durata del servizio. Il carico assiale massimo non può eccedere il 10% del massimo carico radiale ammesso.

ATTENZIONE: evitare colpi assiali sull'albero durante l'applicazione e l'utilizzo del motore.

The data relates to the permissible radial load, considering a bearing life of 20.000 hours and load capacity applied to the centre of shaft end. The maximum permissible radial load will determine the service life. The maximum axial load cannot exceed 10% of the maximum permissible radial load.

IMPORTANT: avoid axial impacts to the shaft during motor installation and use.

19.2. Calcolo carico radiale – Calculus of radial load

Il carico radiale applicato all'albero motore F_A deve soddisfare la disequazione sotto riportata.
The radial load applied to the motor shaft F_A shall satisfy the inequality shown below.

$$F_A \leq F_{\max} \cdot \frac{(BB + L / 2)}{(BB + X)}$$

dove – where

$F_{\max}$ = carico radiale massimo (vedi tabella) [N]
maximum radial load (see table) [N]

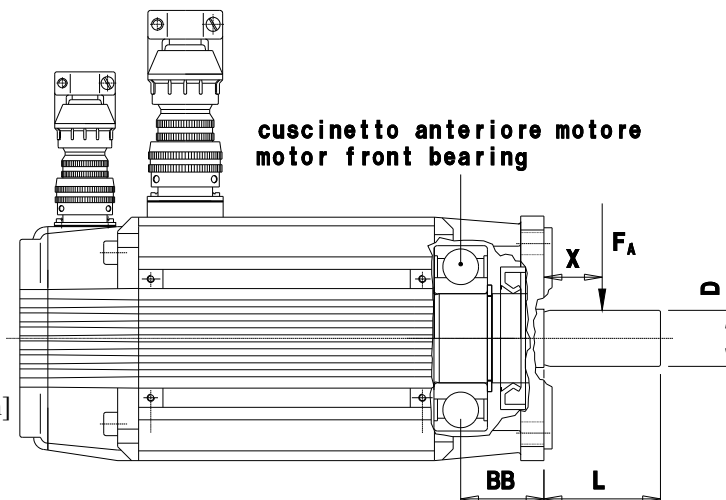
F_A = carico applicazione [N]
application load [N]

X = distanza punto applicazione carico F_A da piano flangia [mm]
distance of F_A load application point from flange surface [mm]

L = lunghezza albero standard (vedi tabella) [mm]
standard shaft length (see table) [mm]

D = diametro albero [mm]
shaft diameter [mm]

BB = distanza dalla mediana cuscinetto anteriore al piano flangia [mm]
distance from the front bearing centre line to the flange surface [mm]



BB [mm]: MB56=13, MB70=19, MB105=23,5, MB145=26, MB205=34,5, MB265=31.5

BB [mm]: SMB42=0, SMB60=18,5, SMB82-70=19,3, SMB82=22,3, SMB100=23,5, SMB115=26, SMB142=26

20. Specifiche dispositivo retroazione – FBK device specifications

RESOLVER	
Poli – Poles	2
Rapporto di trasformazione – Transformation ratio	0,5
Temperatura operativa – Operating temperature	-50 ÷ +150°C

ENCODER INCREMENTALE – INCREMENTAL ENCODER													
Codice – Code		A1	A2	A3	B1	B2	B3	B8	C2	C3	C4	D2	D3
Risoluzione [C/T] <i>Resolution [C/T]</i>		2000	2048	4096	3000	6000	2048	3000	2048	1000	5000	1000	5000
Poli – Poles		8	8	8	4	8	8	8	4	8	8	8	8
Motori <i>Motors</i>	MB	105,145,205			56,70	105,145 205	-	-	56,70	105,145 205		-	-
	SMB	82,100,115,142			-	82,100 115,142	60	60	-	82,100 115,142		60	60
Precisione <i>System accuracy</i>		±32”	±32”	±16”	±22”	±11”	±32”	±22”	±32”	±64”	±13”	±64”	±13”
Tensione – Voltage		+5Vdc ±5%, 200mA											
Tacca di zero <i>Reference mark</i>		Si – Yes											
Velocità massima <i>Max. speed</i>		6000 min ⁻¹											
Frequenza di risposta <i>Frequency response</i>		200kHz (fino a up to 85°C) 100kHz (fino a up to 100°C)		200kHz (fino a up to 85°C)	200kHz (fino a – up to 85°C) 100kHz (fino a – up to 100°C)								300kHz (fino a up to 85°C)
Temp. operativa <i>Operating temp.</i>		-20°C ÷ +100°C		-20°C ÷ 85°C	-20°C ÷ +100°C								-20°C ÷ 85°C
Circuito di uscita <i>Output circuit</i>		Line driver differenziale 20mA – line driver differential mode 20mA											

ENCODER ASSOLUTI HIPERFACE – HIPERFACE ABSOLUT ENCODER				
Codice - Code	C6	C7	A6	A7
Tipologia – Type	Ottico – Optical			
	Monogiro Singleturn	Multigiro Multiturn	Monogiro Singleturn	Multigiro Multiturn
Segnali incrementali – Incremental signals	1V _{pp}	1V _{pp}	1V _{pp}	1V _{pp}
Sinusoidi a giro – Line count	128		1024	
Precisione – System accuracy	±320”		±90”	
Valore posizione assoluta – Absolute position values	Protocollo Hiperface – Hiperface protocol			
Posizioni al giro – Positions per rev.	4096 (12bit)		32768 (15bit)	
Numero di giri – Distinguishable rev.	-	4096 (12bit)	-	4096 (12bit)
Alimentazione – Power supply	8Vdc		8Vdc	
Velocità massima – Maximum speed	12000rpm	9000rpm	6000rpm	
Temperatura – Temperature	+5°C ÷ +110°C		-20°C ÷ +115°C	

ENCODER ASSOLUTI ENDAT – ENDAT ABSOLUT ENCODER								
Codice - Code	C1	B5	D4	D5	B6	C8	C9	B9
Tipologia Type	Ottico – Optical						Induttivo – Inductive	
	Monogiro Singleturn	Multigiro Multiturn	Monogiro Singleturn	Multigiro Multiturn	Monogiro Singleturn	Multigiro Multiturn	Monogiro Singleturn	Multigiro Multiturn
Segnali incrementali Incremental signals	1V _{pp}						1V _{pp}	
Sinusoidi a giro Line count	512		512		2048		32	
Precisione System accuracy	±60”		±60”		±20”		±400”	
Tacca di zero Reference mark	-		-		-		-	
Frequenza di taglio Cutoff frequency	≥ 200 kHz		≥ 100 kHz		200 kHz		≥ 6 kHz	
Valore pos. assoluta Absolute pos. values	Protocollo EnDat EnDat protocol						Protocollo EnDat EnDat protocol	
Posizioni al giro Positions per rev.	8192 (13bit)						131072 (17bit)	
Numero di giri Distinguishable rev.	-	4096 (12bit)	-	4096 (12bit)	-	4096 (12bit)	-	4096 (12bit)
Alimentazione Power supply	5Vdc		5Vdc		5Vdc		5Vdc	
	≤160mA	≤200mA	≤150mA	≤250mA	≤150mA	≤250mA	≤130mA	
Velocità massima Maximum speed	12000rpm		15000rpm	12000rpm	15000rpm	12000rpm	15000rpm	12000rpm
Temperatura Temperature	-40°C ÷ +115°C		-30°C ÷ +115°C				-20°C ÷ +115°C	

21. Legenda – Inscription

Modello	Model
Coppia di stallo $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm] •	Stall torque $\Delta T=65K$ T_{065} [Nm] •
Coppia di stallo $\Delta T=105K$ T_{0105} [Nm] •	Stall torque $\Delta T=105K$ T_{0105} [Nm] •
Coppia massima di stallo S3 10% T_{max} [Nm] •	Max stall torque at S3 10% T_{max} [Nm] •
Inerzia J [10^{-3}kgm^2]	Inertia J [10^{-3}kgm^2]
Velocità nominale ω [rpm]	Nominal speed ω [rpm]
Coppia alla velocità Nominale $\Delta T=65K$ T_{n65} [Nm] •	Torque at nominal speed $\Delta T=65K$ T_{n65} [Nm] •
Corrente di stallo $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]	Stall current $\Delta T=65K$ I_{065} [Arms]
Corrente massima di stallo S3 10% I_{max} [Arms]	Max stall current at S3 10% I_{max} [Arms]
Corrente alla coppia nominale $\Delta T=65K$ I_{n65} [Arms]	Current at nominal torque $\Delta T=65K$ I_{n65} [Arms]
Costante di f.e.m. K_e [Vs] ▲/■	E.m.f. constant K_e [Vs] ▲/■
Costante di coppia K_t [Nm/Arms] ▲/■	Torque constant K_t [Nm/Arms] ▲/■
FCEM a 1000rpm V_{1000} [Vrms] ▲/■	FCEM at 1000rpm V_{1000} [Vrms] ▲/■
Resistenza fase-fase R [Ω] ▲/■	Phase-phase resistance R [Ω] ▲/■
Induttanza fase-fase L [mH] ■	Phase-phase inductance L [mH] ■
Tensione Nominale V_n [Vrms] ■	Voltage rating V_n [Vrms] ■

MB: • Dati riferiti al motore sospeso in posizione orizzontale in aria, temperatura ambiente a 20°C ♦ Dati riferiti al motore montato su flangia in alluminio in posizione orizzontale con spessore di 20mm mantenuta a 20°C, temperatura ambiente a 20°C ▲ Dati misurati a 20°C. A “caldo” prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza $\pm 10\%$

MB: • Data referred to motor suspended in horizontal position in free still air, 20°C ambient temperature. ♦ Data referred to motor flanged to a 20mm thick aluminium base at 20°C in horizontal position, 20°C ambient temperature ▲ Data measured at 20°C. When "hot" consider 5% derating ■ Tolerance data $\pm 10\%$

SMB: • Dati riferiti con motore montato su flangia in acciaio in posizione orizzontale avente dim. 200*230*20 mm (per 60, 82), dim. 200*270*20 mm (per 100, 115, 142). Le coppie di stallo sono riferite con motore in rotazione a 100rpm ▲ Dati misurati a 20°C. A “caldo” prevedere un declassamento del 5 % ■ Dato con tolleranza $\pm 10\%$

SMB: • Data referred to motor mounted on a steel flange in horizontal position with dim. 200*230*20 mm (for 60, 82), dim. 200*270*20 mm (for 100, 115, 142). Stall torques refer to motor turning at 100rpm ▲ Data measured at 20°C. When "hot" consider 5% derating ■ Tolerance data $\pm 10\%$

22. Storia delle revisioni – History of manual

Rev 0	Luglio 2004 – July 2004	Rev 0.7	Febbraio 2008 – February 2008
Rev 0.1	Marzo 2005 – March 2005	• MB265	
• Integrazione nota connettore MIL potenza – correzione Encoder incr. per conn. MIL.		• Dimensioni motore – Motor dimensions	
• Connettore interconnessioni per encoder assoluto con interfaccia Hiperface.		• Connessioni: fili volanti – Connections: flying cables	
• Tabella encoder Hiperface – tabella resolver corretta.		Rev 0.8	Marzo 2008 – March 2008
• MIL power connector note revision – Incremental encoder for MIL conn. corrected.		• MB265 correzione dati – MB265 data correct	
• Interconnessioni connector for absolute encoder with Hiperface interface.		• Specifiche freni – Brake specifications	
• Hiperface encoder char – resolver char corrected.		• Dichiarazione di conformità CE – CE Declaration of conformity	
Rev 0.2	Aprile 2005 – April 2005	Rev 0.9	Giugno 2008 – June 2008
• Inserito connettore MIL per encoder SinCos + Hiperface – Inserted connector MIL for SinCos + Hiperface encoder		• Connessioni: fili volanti – Connections: flying cables	
• Aggiornamento codici ordine per disposizione connettori – Adjourned codes or der for disposition connectors		Rev 1.0	Marzo 2009 – March 2009
Rev 0.3	Settembre 2005 – September 2005	• Connessioni: MB265 non più speciale ma uguale alle nostre – Connections: MB265, equal to our standard	
• Aggiornamento tabella encoder incrementali – Adjourned Incremental encoder table		Rev 1.1	Aprile 2009 – April 2009
Rev 0.4	Ottobre 2006 – October 2006	• MB265	
• Connettore ventilatore per MB205 – MB205 fan connector		Rev 1.2	Settembre 2009 – September 2009
Rev 0.5	Dicembre 2006 – December 2006	• 3MA-3MC: no per MB	
• Scatola morsetti SMB60 – Terminal box SMB60		Rev 1.3	Dicembre 2009 – December 2009
• Coppia frenante statica SMB82 – Static braking torque SMB82		• Codice d'ordine – Order code	
Rev 0.6	Aprile 2007 – April 2007	• SMB42	
• Connettore ventilatore per MB145 – MB145 fan connector		Rev 1.4	Luglio 2010 – July 2010
• IEC 60072-1 classe normale – IEC 60072-1 Normal Class		• KTY	
		• Codice d'ordine – Order code	
		• Disposizioni connettori – Connectors	

Per altri modelli di motori fare riferimento al sito www.sbcelettronica.com. Modifiche ai dati del manuale possono essere eseguite a discrezione del costruttore senza preavviso. I dati riportati nel manuale corrispondono alle specifiche relative alla data della revisione.

For other motor models log into website www.sbcelettronica.com. The manufacturer reserves the right to change the technical specification of any product without notice. All data shown in the manual is correct at the time of revision.

Sales Offices

Australia

Parker Hannifin
Pty Ltd
9 Carrington Road
Private Bag 4, Castle Hill
NSW 1765
Tel: +61 2 9634 7777
Fax: +61 2 9899 6184

Belgium

Parker Hannifin SA NV
Parc Industriel Sud Zone 11
23, Rue du Bosquet
Nivelles B -1400 Belgium
Tel: +32 67 280 900
Fax: +32 67 280 999

Brasil

Parker Hannifin Ind. e Com. Ltda.
Av. Lucas Nogueira Garcez, 2181
Esperança - Caixa Postal 148
Tel: +55 0800 7275374
Fax: +55 12 3954 5262

Canada

Parker Motion and Control
160 Chisholm Drive
Milton
Ontario L9T 3G9
Tel: +1(905) 693 3000
Fax: +1(905) 876 1958

China

Parker Hannifin Motion & Control
(Shanghai)
Co. Ltd.
SSD Drives
280 Yunqiao Road
Export Processing Zone
Pudong District
Shanghai 201206
P.R.China
Tel: +86 (21) 5031 2525
Fax: +86 (21) 5854 7599

France

Parker SSD Parvex
8 Avenue du Lac
B.P. 249
F-21007 Dijon Cedex
Tel: +33 (0) 3 80 42 41 40
Fax: +33 (0) 3 80 42 41 23

Germany

Parker Hannifin GmbH
Von-Humboldt-Strasse 10
64646 Heppenheim
Germany
Tel: +49(0) 6252 798200
Fax: +49(0) 6252 798205

India

SSD Drives India Pvt Ltd
151 Developed Plots Estate
Perungudi,
Chennai, 600 096, India
Tel: +91 44 43910799
Fax: +91 44 43910700

Italy

Parker Hannifin SPA
Via Gounod 1
20092 Cinisello Balsamo
Milano
Italy
Tel: +39 (02) 361081
Fax: +39 (02) 36108400

Singapore

Parker Hannifin Singapore Pte Ltd
11, Fourth Chin Bee Rd
Singapore 619702
Tel: +65 6887 6300
Fax: +65 6265 5125

Spain

Parker Hannifin (Espana) S.A.
Parque Industrial Las Monjas
Calle de las Estaciones 8
28850 Torrejonde Ardoz
Madrid
Spain
Tel: +34 91 6757300
Fax: +34 91 6757711

Sweden

Parker Hannifin AB
Montörgatan 7
SE-302 60 Halmstad
Sweden
Tel: +46 (35) 177300
Fax: +46 (35) 108407

UK

Parker Hannifin Ltd.
Tachbrook Park Drive
Tachbrook Park
Warwick
CV34 6TU
Tel: +44 (0) 1926 317970
Fax: +44 (0) 1926 317980

USA

Parker Hannifin Corp.
SSD Drives Division
9225 Forsyth Park Drive
Charlotte
North Carolina 28273-3884
Tel: +1 (704) 588 3246
Fax: +1 (704) 588-3249

Your local authorized Parker distributor

© 2009 Parker Hannifin Corporation. All rights reserved



Parker Hannifin SpA SSD SBC

Via C. Gounod, 1
20092 Cinisello Balsamo (Mi)
Tel: +39 02 36108.1
Fax: +39 02 36108400
www.parker.com
info.it.ssd@parker.com
infosbc@parker.com