

# EWELLIX

A Schaeffler Company

## CEMC系列电动缸



紧凑性



重量轻



集成式伺服电机



行星滚柱丝杠技术



## CEMC系列电动缸



### 特征

- 非常紧凑, 完全集成的设计
- 行星滚柱丝杠
- 轻质材料
- 高效率
- 高分辨率位置反馈系统
- 高速和加速能力
- 维护的要求低
- 高品质组件

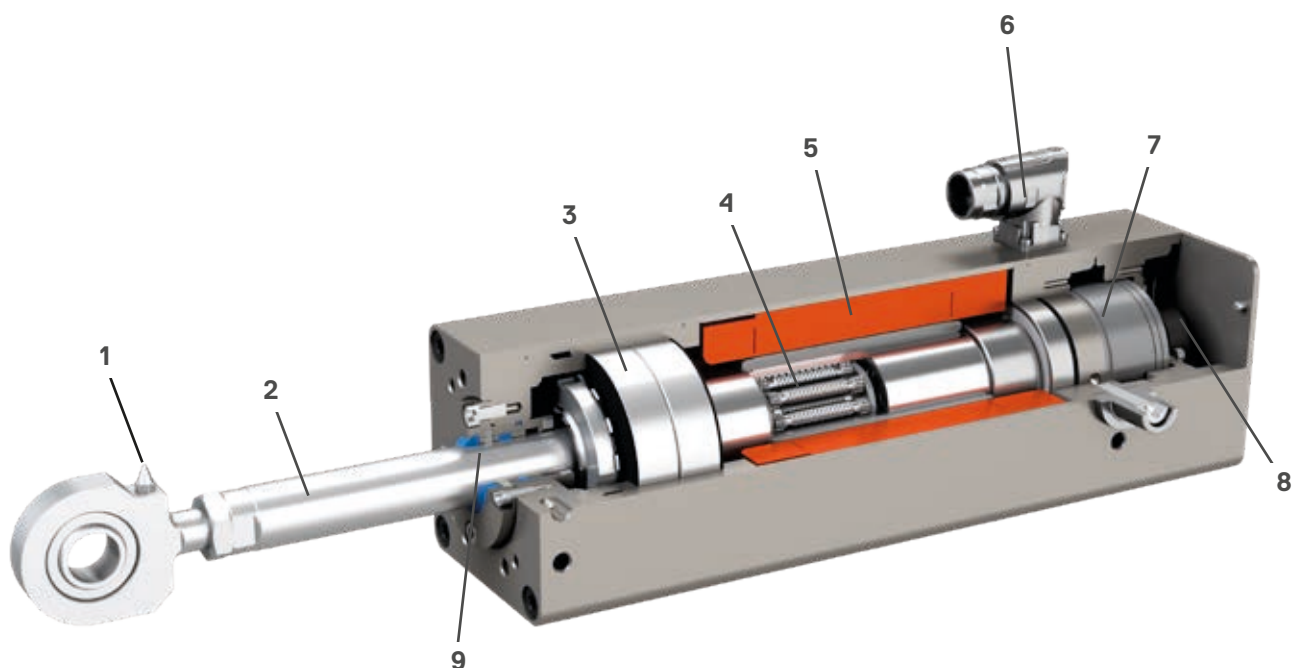
### 优势

- 节约空间
- 与尺寸相似的驱动器相比, 具有极高的负载能力
- 使得机械臂具有更高的加速度和更高的速度
- 与气动解决方案相比, 能耗降低了90%
- 通过加强过程控制, 获得了更好的质量
- 更快的生产节拍
- 低噪音

## 产品描述

CEMC驱动器将空心轴电机和滚柱丝杠技术直接整合在一起，从而提供了一种非常紧凑且功能强大的解决方案。除了尺寸外，该设计还最大程度地减少了惯量，从而实现了出色的控制、响应性能，显著缩短了循环时间并提高了生产率。

产品全系功率密度高，体积小，长度比市面上的大部分电缸短了约50%。在替换紧凑性和高功率密度要求场合的液压缸时，它们是理想的解决方案。此外，还具有减轻重量的额外优势，比如在机器人手臂上的应用。



1. 润滑嘴
2. 推管
3. 高品质角接触球轴承
4. 高品质行星滚柱丝杠，具有高轴向额定载荷、小轴向间隙和高效率
5. 集成式空心轴伺服电机
6. 电机线缆接口
7. 安全制动器选项
8. 位置反馈选项，可兼容主要品牌的机器人/控制器
9. 刮板密封，隔绝污染物

## 汽车工业

汽车行业使用大量的工业机器人，每条生产线平均有300个焊接机器人。CEMC是满足质量标准、性能要求和节能的最佳解决方案。凭借20年的汽车行业经验，最新一代CEMC可以提供满足客户需求并提供最佳性能的各种配置，从而满足未来市场的需求。集成防旋转和即将发布的选项诸如嵌入式物联网传感器将进一步提高设备性能和生产率。



## 新焊接装配线的关键驱动力



### 更高的生产率

高性能的滚柱丝杠可确保连续使用，在提高使用寿命的同时还减少了维护保养频次（无需补充润滑，即可焊接一千万个焊点）。



### 灵活性和可编程性

得益于模块化的紧凑设计，CEMC可轻松集成到自动化设备中，并兼容各大机器人品牌。



### 无气动系统

机电系统非常环保，节能效率更高。



### 最大化功率密度

紧凑且坚固的技术可提供高输出力和可靠性，焊点数量高达两千多万个。

## 点焊解决方案

### X型焊枪架

#### 功能

电力驱动器在保持焊接力的同时,以剪叉式机理同时驱动两个焊枪臂。

#### 要求

- 驱动器力最大为25kN
- 行程需求最大为180mm



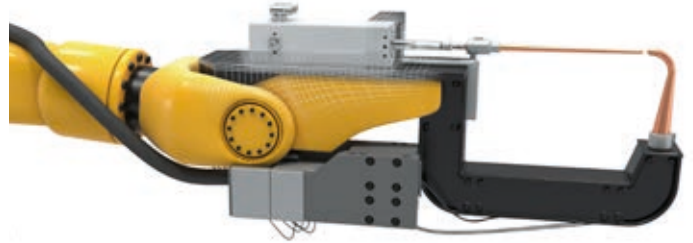
### C型焊枪架

#### 功能

电力驱动器在保持焊接力的同时,驱动一个焊枪臂,而第二个焊枪臂保持静止。

#### 要求

- 驱动器力最大为15kN
- 与X型焊枪相比,运动速度更快
- 行程需求最大为300mm



## 电焊应用的优点

	值	与上一代相比
 焊点数量最多	>两千万焊点	+100%
 轻巧的结构可减少焊接机器人的功率和尺寸	~12kg	-10%
 高可靠性可最大程度地减少停机时间	一千万焊点不用重新润滑 <sup>1)</sup>	+500%
 具有各种反馈选项的模块化设计	>600种潜在配置	选项有限

<sup>1)</sup> 与力的大小和工况有关。

# CEMC2105

## 自然对流冷却

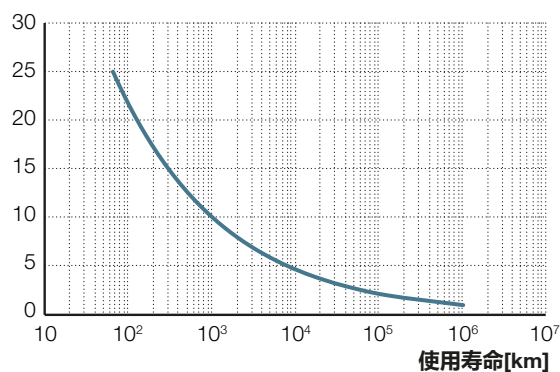


### CEMC2105技术数据

名称	符号	单位	A3N	B3N	A5N	B5N
<b>性能数据</b>						
零速度下的连续作用力	$F_{c0}$	kN	6,9	6,8	10,4	10,4
零速度下的峰值作用力	$F_{p0}$	kN	14,0	13,7	25,0	25,0
动载荷能力	C	kN	59	59	59	59
保持力 (电动制动器选项)	$F_{制动}$	kN	15,8	15,8	15,8	15,8
最高线速度	$v_{最大}$	mm/s	300	300	300	300
最高直线加速度	$a_{最大}$	$m/s^2$	7	7	7	7
占空比	D	%	100	100	100	100
<b>机械数据</b>						
丝杆类型	-	-	IRS	IRS	IRS	IRS
丝杠直径	$d_{丝杆}$	mm	21	21	21	21
丝杠导程	$p_{丝杆}$	mm	5	5	5	5
导程精度	-	-	G5	G5	G5	G5
行程	s	mm	180	180	180	180
单边行程余量	$s_0$	mm	1	1	1	1
轴向间隙	$s_{轴向间隙}$	mm	0,04	0,04	0,04	0,04
减速比	i	-	1	1	1	1
惯量	J	$10^{-4} kgm^2$	8	8	8	8
选配制动器的惯量	$J_{制动器}$	$10^{-4} kgm^2$	0,6	0,6	0,6	0,6
重量	m	kg	11,5	11,5	12,3	12,3
选配制动器的重量	$m_{制动器}$	kg	1,4	1,4	1,4	1,4
<b>环境</b>						
环境温度	$T_{环境}$	°C	0...+40	0...+40	0...+40	0...+40
防护等级	IP	-	65S	65S	65S	65S

### 使用寿命曲线图

$F_m$  [kN]



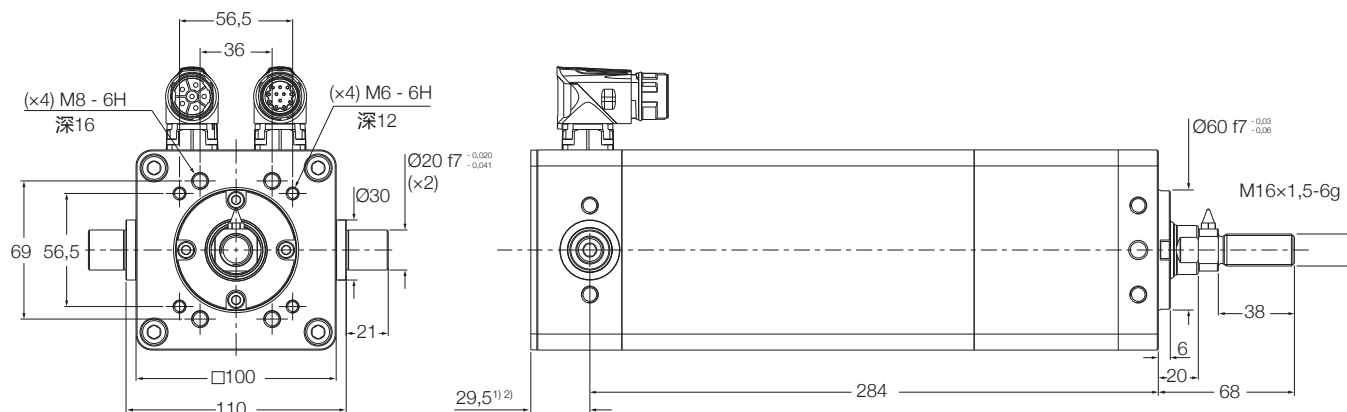
#### 注释:

该曲线显示了在一个双倍行程的循环中具有平均载荷时的标准 $L_{10}$ 疲劳寿命计算。

但对于点焊或伺服压机等应用, 在很短的行程 (小于滚柱丝杠螺距的两倍) 上施加峰值力, 标准的 $L_{10}$ 疲劳计算不能代表运行中的可达到寿命。在这些情况下, 请联系伊维莱进行针对性的寿命计算。

CEMC2105

## 尺寸图

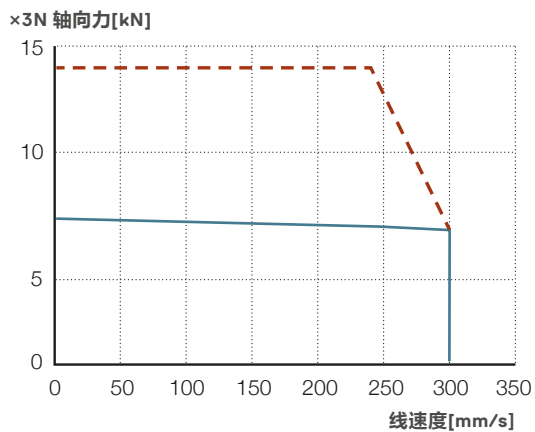


<sup>1)</sup>制动器选项, 增加44mm

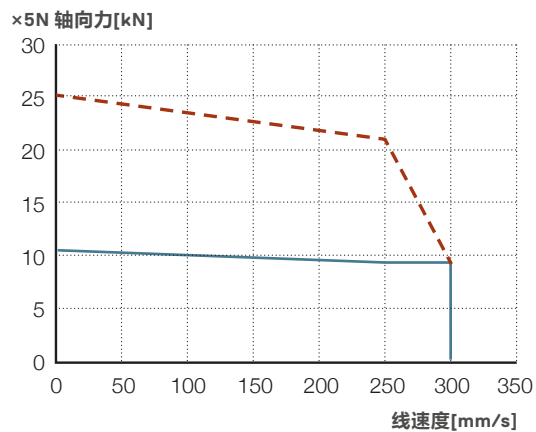
<sup>2)</sup>增加的长度取决于编码器元件的类型; R1和R2类型如图所示增加29.5mm, S1类型增加20mm, H1类型增加39mm。

注释: 其他的编码器选项, 请联系伊维莱。

## 性能曲线图



CEMC2105

F<sub>连续</sub>F<sub>峰值</sub>

CEMC2105

F<sub>连续</sub>F<sub>峰值</sub>

# CEMC2105

## 水冷式

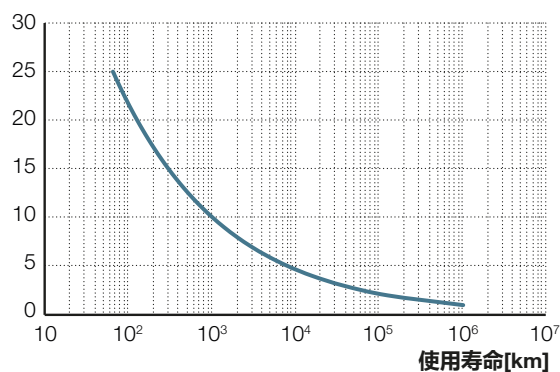


### CEMC2105技术数据

J制动器	符号	单位	A3W	B3W	A5W	B5W
<b>性能数据</b>						
零速度下的连续力	$F_{c0}$	kN	10,3	10,3	18,2	18,4
零速度下的峰值力	$F_{p0}$	kN	20,1	20,1	25,0	25,0
动载能力	C	kN	59	59	59	59
保持力 (电动制动器选项)	$F_{制动}$	kN	15,8	15,8	15,8	15,8
最高线速度	$v_{最大}$	mm/s	300	300	300	300
最高直线加速度	$a_{最大}$	$m/s^2$	7	7	7	7
占空比	D	%	100	100	100	100
<b>机械数据</b>						
丝杆类型	—	—	IRS	IRS	IRS	IRS
丝杠直径	$d_{丝杆}$	mm	21	21	21	21
丝杠导程	$p_{丝杆}$	mm	5	5	5	5
导程精度	—	—	G5	G5	G5	G5
行程	s	mm	180	180	180	180
单边行程余量	$s_0$	mm	1	1	1	1
轴向间隙	$S_{轴向间隙}$	mm	0,04	0,04	0,04	0,04
减速比	i	—	1	1	1	1
惯量	J	$10^{-4} kgm^2$	8	8	8	8
选配制动器的惯量	$J_{制动器}$	$10^{-4} kgm^2$	0,6	0,6	0,6	0,6
重量	m	kg	13,1	13,1	13,9	13,9
选配制动器的重量	$m_{制动器}$	kg	1,4	1,4	1,4	1,4
<b>环境</b>						
环境温度	$T_{环境}$	$^{\circ}C$	0...+40	0...+40	0...+40	0...+40
防护等级	IP	—	65S	65S	65S	65S

### 使用寿命曲线图

$F_m$  [kN]



#### 注释:

该曲线显示了在一个双倍行程的循环中具有平均载荷时的标准 $L_{10}$ 疲劳寿命计算。

但对于点焊或伺服压机等应用, 在很短的行程 (小于滚柱丝杠螺距的两倍) 上施加峰值力, 标准的 $L_{10}$ 疲劳计算不能代表运行中的可达到寿命。在这些情况下, 请联系伊维莱进行专用的使用寿命工具计算。





# CEMC1808

## 自然对流冷却

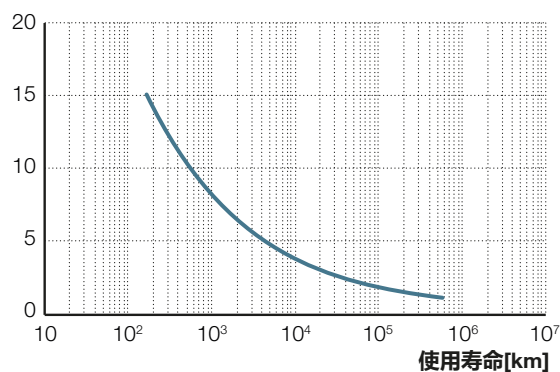


### CEMC1808技术数据

名称	符号	单位	A3N	B3N	A5N	B5N
<b>性能数据</b>						
零速度下的连续作用力	$F_{c0}$	kN	4,8	4,7	7,2	7,2
零速度下的峰值作用力	$F_{p0}$	kN	9,7	9,6	15,0	15,0
动载荷能力	C	kN	38	38	38	38
保持力 (电动制动器选项)	$F_{制动}$	kN	9,9	9,9	9,9	9,9
最高线速度	$v_{最大}$	mm/s	480	480	480	480
最高直线加速度	$a_{最大}$	$m/s^2$	11	11	11	11
占空比	D	%	100	100	100	100
<b>机械数据</b>						
丝杆类型	-	-	SRS	SRS	SRS	SRS
丝杠直径	$d_{丝杆}$	mm	18	18	18	18
丝杠导程	$p_{丝杆}$	mm	8	8	8	8
导程精度	-	-	G5	G5	G5	G5
行程	s	mm	150或300	150或300	150或300	150或300
单边行程余量	$s_0$	mm	1	1	1	1
轴向间隙	$s_{轴向间隙}$	mm	0,02	0,02	0,02	0,02
减速比	i	-	1	1	1	1
惯量	J	$10^{-4} kgm^2$	11,5	11,5	11,5	11,5
选配制动器的惯量	$J_{制动器}$	$10^{-4} kgm^2$	0,6	0,6	0,6	0,6
重量	m	kg	13,3	13,3	14,1	14,1
选配制动器的重量	$m_{制动器}$	kg	1,4	1,4	1,4	1,4
<b>环境</b>						
环境温度	$T_{环境}$	°C	0...+40	0...+40	0...+40	0...+40
防护等级	IP	-	65S	65S	65S	65S

### 使用寿命曲线图

$F_m$  [kN]



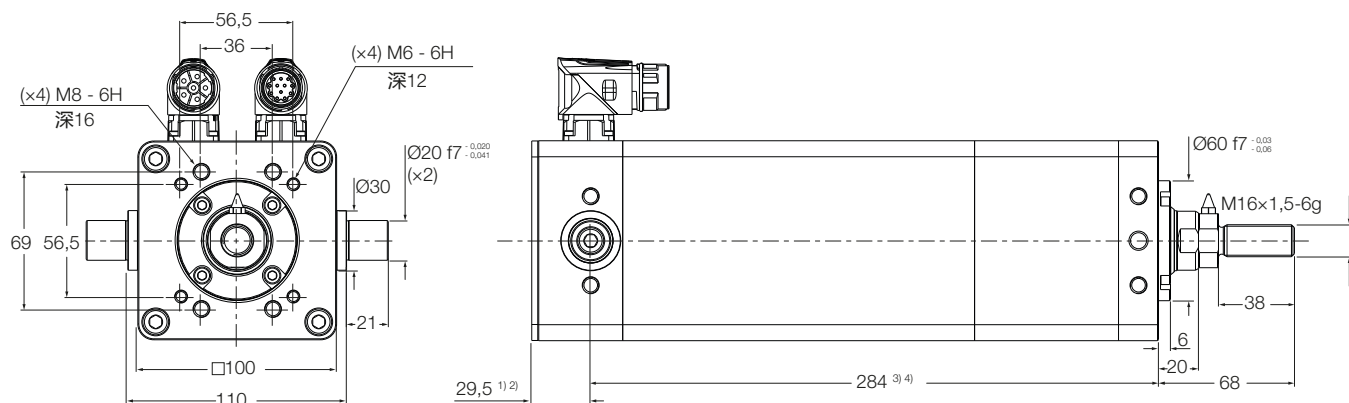
#### 注释:

该曲线显示了在一个双倍行程的循环中具有平均载荷时的标准 $L_{10}$ 疲劳寿命计算。

但对于点焊或伺服压机等应用, 在很短的行程 (小于滚柱丝杠螺距的两倍) 上施加峰值力, 标准的 $L_{10}$ 疲劳计算不能代表运行中的可达到寿命。在这些情况下, 请联系伊维莱进行专用的使用寿命工具计算。

CEMC1808

## 尺寸图



<sup>1</sup>制动器选项, 增加44 mm

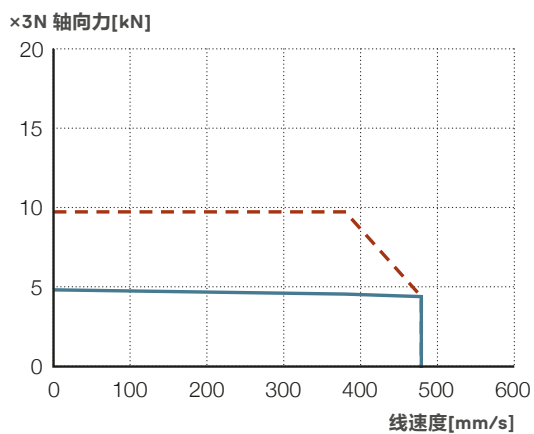
<sup>2</sup>增加的长度取决于编码器元件的类型: R1和R2类型如图所示增加29.5mm, S1类型增加20mm, H1类型增加39mm。

注释: 其他类型的编码器选项, 请联系伊维莱。

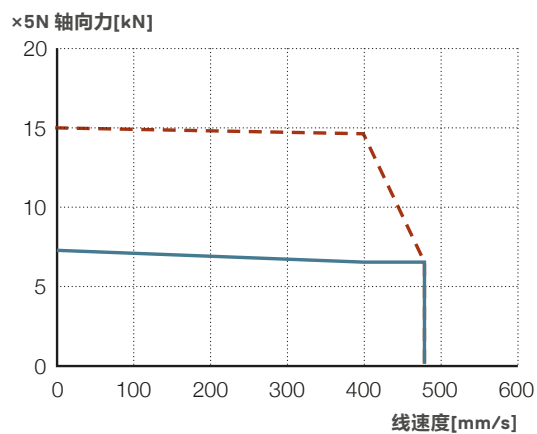
<sup>3</sup>此长度数据仅适用于CEMC1808-150。CEMC1808-300名称相应的驱动器长度(300mm行程)增加150mm。

<sup>4</sup>防旋转选项, 增加9mm

## Performance diagrams



CEMC1808

F<sub>连续</sub>F<sub>峰值</sub>

CEMC1808

F<sub>连续</sub>F<sub>峰值</sub>

# CEMC1808

## 水冷式

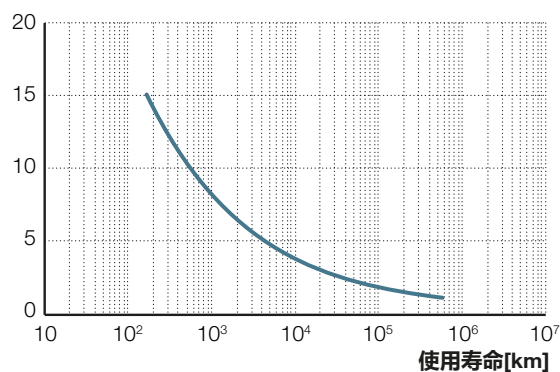


### CEMC1808技术数据

名称	符号	单位	A3W	B3W	A5W	B5W
<b>性能数据</b>						
零速度下的连续作用力	$F_{c0}$	kN	7,2	7,2	12,7	12,8
零速度下的峰值作用力	$F_{p0}$	kN	14,0	14,0	15,0	15,0
动载荷能力	C	kN	38	38	38	38
保持力 (电动制动器选项)	$F_{制动}$	kN	9,9	9,9	9,9	9,9
最高线速度	$v_{最大}$	mm/s	480	480	480	480
最高直线加速度	$a_{最大}$	$m/s^2$	11	11	11	11
占空比	D	%	100	100	100	100
<b>机械数据</b>						
丝杆类型	-	-	SRS	SRS	SRS	SRS
丝杠直径	$d_{丝杠}$	mm	18	18	18	18
丝杠导程	$p_{丝杠}$	mm	8	8	8	8
导程精度	-	-	G5	G5	G5	G5
行程	s	mm	150或300	150或300	150或300	150或300
单边行程余量	$s_0$	mm	1	1	1	1
轴向间隙	S <sub>轴向间隙</sub>	mm	0,02	0,02	0,02	0,02
减速比	i	-	1	1	1	1
惯量	J	$10^{-4} kgm^2$	11,5	11,5	11,5	11,5
选配制动器的惯量	$J_{制动器}$	$10^{-4} kgm^2$	0,6	0,6	0,6	0,6
重量	m	kg	14,9	14,9	15,7	15,7
可选制动器的重量	$m_{制动器}$	kg	1,4	1,4	1,4	1,4
<b>环境</b>						
环境温度	$T_{环境}$	°C	0...+40	0...+40	0...+40	0...+40
防护等级	IP	-	65S	65S	65S	65S

### 使用寿命曲线图

$F_m$  [kN]



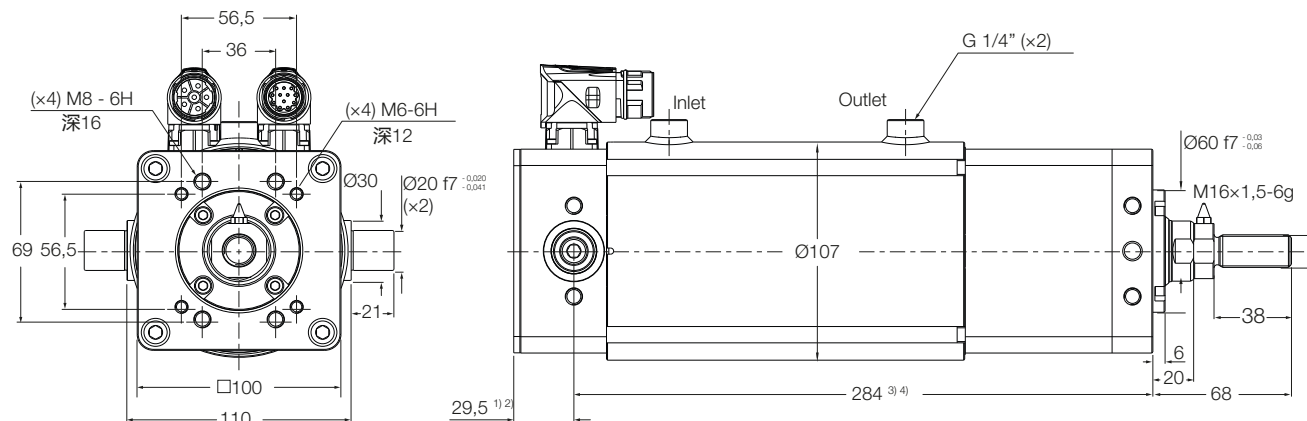
#### 注释:

该曲线显示了在一个双倍行程的循环中具有平均载荷时的标准 $L_{10}$ 疲劳寿命计算。

但对于点焊或伺服压机等应用, 在很短的行程 (小于滚柱丝杠螺距的两倍) 上施加峰值力, 标准的 $L_{10}$ 疲劳计算不能代表运行中的可达到寿命。在这些情况下, 请联系伊维莱进行专用的使用寿命工具计算。

CEMC1808

## 尺寸图



<sup>1</sup>制动器选项, 增加44mm

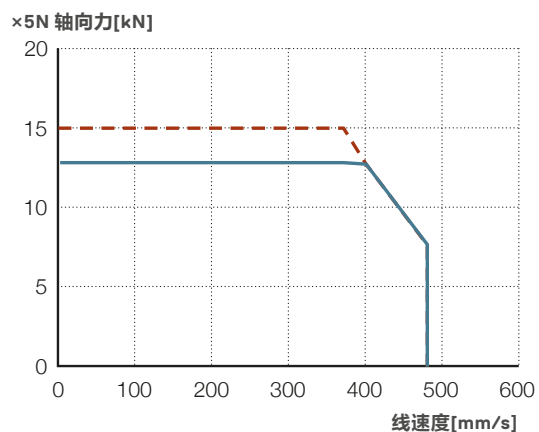
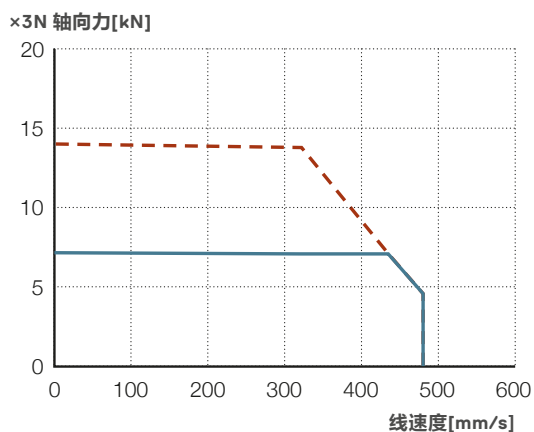
<sup>2</sup>增加的长度取决于编码器元件的类型; R1和R2类型如图所示增加29.5mm, S1类型增加20mm, H1类型增加39mm。

注释: 其他类型的编码器选项, 请联系伊维莱。

<sup>3</sup>此长度数据仅适用于CEMC1808-150, CEMC1808-300名称相应的驱动器长度 (300mm行程) 增加150mm。

<sup>4</sup>防旋转选项, 增加9mm

## 性能曲线图



CEMC1808

 $F_{连续}$  $F_{峰值}$ 

CEMC1808

 $F_{连续}$  $F_{峰值}$

# 电机

CEMC系列集成了空心轴伺服电机技术,分为自然对流冷却式和水冷式。

无刷伺服电机是获得高动态性能的最佳解决方案,同时还能提供高功率密度和最高的可控性。

理想的电机技术搭配优质的线性技术,可满足各种自动化需求。

## 技术数据 - 自然对流冷却

名称	符号	单位	A3N	B3N	A5N	B5N
<b>性能数据</b>						
电机类型	-	-	伺服Servo	伺服Servo	伺服Servo	伺服Servo
驱动供电电压 (额定)	U	V <sub>AC</sub>	400	230	400	230
直流母线供电电压 (最小值)	U	V <sub>DC</sub>	540	325	540	325
额定速度	n <sub>额定</sub>	rpm	3600	3430	3485	3600
最高速度	n <sub>最大</sub>	rpm	3600	3600	3600	3600
低速时的额定扭矩 <sup>1) 3)</sup>	T <sub>c0</sub>	Nm	7,8	7,7	11,8	11,8
低速时的额定电流 <sup>1) 3)</sup>	I <sub>0</sub>	A <sub>rms</sub>	5,1	8	7,3	12,5
低速时的峰值扭矩 <sup>1) 3)</sup>	T <sub>p0</sub>	Nm	15,9	15,6	28,4	28,4
低速时的峰值电流 <sup>1) 3)</sup>	I <sub>峰</sub>	A <sub>rms</sub>	11	17	19	32
额定功率	P	kW	2,7	2,6	3,9	4,0
扭矩常数 (25°C时的K <sub>t</sub> ) <sup>4)</sup>	K <sub>t</sub>	Nm/A <sub>rms</sub>	1,67	1,06	1,76	1,02
1000转/分时的反电动势常数 (25°C时的K <sub>e</sub> ) <sup>2)</sup>	K <sub>e</sub>	V <sub>rms</sub>	101,0	64,0	106,6	61,7
绕组电阻 (20°C) <sup>2)</sup>	R	Ω	4,33	1,74	2,41	0,81
绕组电感 (20°C) <sup>2)</sup>	L	mH	14,97	6	10,01	3,35
电极数	-	-	8	8	8	8
绝缘等级	-	-	H	H	H	H
热敏开关	-	-	可选	可选	可选	可选
温度传感器	-	-	PT1000	PT1000	PT1000	PT1000

<sup>1)</sup>低速: <1%最大驱动器速度

<sup>2)</sup>相间

<sup>3)</sup>在温度变化值ΔT为90°C下的有效值

<sup>4)</sup>误差范围: +/-10%

## 技术数据 - 水冷式

名称	符号	单位	A3W	B3W	A5W	B5W
<b>电气数据</b>						
电机类型	-	-	伺服servo	伺服servo	伺服servo	伺服servo
驱动供电电压 (额定)	U	V <sub>AC</sub>	400	230	400	230
直流母线供电电压 (最小值)	U	V <sub>DC</sub>	540	325	540	325
额定速度	n <sub>额定</sub>	rpm	3275	3110	3090	3230
最高速度	n <sub>最大</sub>	rpm	3600	3600	3600	3600
低速时的额定扭矩 <sup>1) 3)</sup>	T <sub>c0</sub>	Nm	11,7	11,7	20,7	20,9
低速时的额定电流 <sup>1) 3)</sup>	I <sub>0</sub>	A <sub>rms</sub>	7,8	12,3	13,2	23,1
低速时的峰值扭矩 <sup>1) 3)</sup>	T <sub>p0</sub>	Nm	22,8	22,8	28,4	28,4
低速时的峰值电流 <sup>1) 3)</sup>	I <sub>峰</sub>	A <sub>rms</sub>	18	28	19	32
额定功率	P	kW	4,0	3,8	6,6	7,0
扭矩常数 (25°C时的K <sub>t</sub> ) <sup>4)</sup>	K <sub>t</sub>	Nm/A <sub>rms</sub>	1,67	1,06	1,76	1,02
1000转/分时的反电动势常数 (25°C时的K <sub>e</sub> ) <sup>2)</sup>	K <sub>e</sub>	V <sub>rms</sub>	101,0	64,0	106,6	61,7
绕组电阻 (20°C) <sup>2)</sup>	R	Ω	4,33	1,74	2,41	0,81
绕组电感 (20°C) <sup>2)</sup>	L	mH	14,97	6	10,01	3,35
水流 (最大压力5 公斤)	-	l/mn	2	2	2	2
水温	-	°C	20...30	20...30	20...30	20...30
电极数	-	-	8	8	8	8
绝缘等级	-	-	H	H	H	H
热敏开关	-	-	可选	可选	可选	可选
温度传感器	-	-	PT1000	PT1000	PT1000	PT1000

<sup>1)</sup>低速: <1%最大驱动器速度

<sup>2)</sup>相间

<sup>3)</sup>在温度变化值ΔT为90°C下的有效值

<sup>4)</sup>误差范围: +/-10%

## CEMC电缸的反馈元件

CEMC最新系列电动缸可提供不同类型的位置反馈传感器, 以确保其与主要机器人和驱动器制造商的兼容性。

## CEMC电动缸反馈元件可选范围

### 驱动器可兼容

机器人或驱动器品牌	旋转变压器 Tamagawa (R1)	旋转变压器 LTN (R2)	绝对值编码器 Sick- Stegmann (S1)	绝对值编码器 Heidenhain (H1)	绝对值编码器 Fanuc (F1)	绝对值编码器 Yaskawa (Y1)
伦茨Lenze (L1)	L1R1	L1R2	L1S1	L1H1	-	-
西门子Siemens (S1)	S1R1	S1R2	-	S1H1	-	-
库卡Kuka (K1)	K1R1	-	-	-	-	-
柯马Comau (C1)	C1R1	-	-	-	-	-
ABB (A1)	-	A1R2	-	-	-	-
发那科Fanuc (F1)	-	-	-	-	F1F1	-
安川Yaskawa (Y1)	-	-	-	-	-	Y1Y1
派克Parker (P1)	P1R1	P1R2	P1S1	P1H1	-	-

注释: 以上表格中为与伊维莱电动缸CEMC系列兼容的机器人或驱动器品牌。  
如果有其他品牌的不在表格中的请与伊维莱联系。

### 反馈元件列表及参数

R1	Tamagawa标准旋转变压器, 15规格, 2极旋变
R2	LTN标准旋转变压器, 15规格, 2极旋变
S1	Sick Stegmann多圈绝对值编码器, SKM36系列, 每转128个正余弦周期, 带有Hiperface®协议接口
H1	Heidenhain多圈绝对值编码器, EQN1325系列, 每转2048个脉冲, 带有EnDat2.2/01协议接口
F1	Fanuc多圈绝对值编码器, Alpha iAR128系列
Y1	Yaskawa多圈绝对值编码器

备注: 关于更多信息, 请参考反馈元件厂商产品手册。

### 制动选项, 技术参数

永磁制动器	-	-
额定功率 (在20°C)	W	18
标准供电电源	VDC	24 (-10%/+6%)
可选配供电电源	VDC	90 (-10%/+6%)
制动扭矩 (在20°C)	Nm	9
制动扭矩 (在100°C)	Nm	8
制动结合与分离时间 (通常) <sup>1)</sup>	ms	7/40

<sup>1)</sup>标准制动间隙时的切换时间。  
以上为平均数据, 波动取决于电源及线圈的温度变化。

## CEMC电动缸电源和控制的接口定义

标准电源线缆接口, 适用于各种旋转变压器及S1和H1编码器

标准反馈系统	R1-R2-S1-H1
	M23接头6针
1	U
2	V
3	PE
4	Brake +
5	Brake -
6	W
Housing	Shield



圆形连接器BEDC 106 NN 00 00 1216 000

■ 可选

注释: 更多信息请浏览网站[www.intercontec.biz/en.html](http://www.intercontec.biz/en.html)

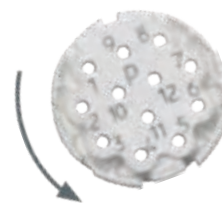


## 标准编码器线缆接口, 适用于旋转变压器及S1和H1编码器



圆形连接器 AEDC138 NN 00 00 1215 000 (20°插入角)

标准反馈系统	R1
M23接头12针	数据/信号
1	Sin (S2)
2	Sin (S4)
3	-
4	-
5	-
6	-
7	Err + (R1)
8	PT1000
9	PT1000
10	Err - (R2)
11	Cos (S1)
12	Cos (S3)
Housing	Shield



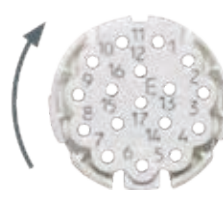
圆形连接器 AEDC138 NN 00 00 1215 000 (20°插入角)

标准反馈系统	R2
M23接头12针	数据/信号
1	Sin (S2)
2	Sin (S4)
3	-
4	-
5	-
6	-
7	Err + (R1)
8	PT1000
9	PT1000
10	Err - (R2)
11	Cos (S3)
12	Cos (S1)
Housing	Shield



圆形连接器 AEDC138 NN 00 00 1215 000 (20°插入角)

可选反馈	S1
M23接头12针	数据/信号
1	Sin +
2	Sin -
3	V <sub>CC</sub> (+8V)
4	GND (V <sub>CC</sub> )
5	-
6	-
7	Datafbk +
8	PT1000
9	PT1000
10	Datafbk -
11	Cos +
12	Cos -
Housing	Shield



圆形连接器 AEDC139 NN 00 00 1215 000 (0°插入角)

可选反馈	H1
M23接头17针	数据/信号
1	A +
2	A -
3	Data
4	-
5	Clock
6	-
7	0V
8	PT1000
9	PT1000
10	Up
11	B +
12	B -
13	Data
14	Clock
15	Sensor 0V
16	Sensor Up
17	-
Housing	Shield

## 注释:

关于F1 (Fanuc) 和Y1 (Yaskawa) 编码器, 请联系伊维莱获得更多信息。  
 更多信息请浏览网站[www.intercontec.biz/en.html](http://www.intercontec.biz/en.html)

## 驱动器选项

前面几页表格中显示的性能属性是特定伦茨Lenze伺服驱动器与集成伊维莱电机和CEMC电动缸组合的结果。

CEMC电动缸可提供带伺服驱动器或不带伺服驱动器。伺服驱动器可以是推荐的配置，也可以是任何其他适合您安装的配置，如各类现场总线通信（表1）。

伊维莱使用的标准电机由3×400VAC驱动供电电压。因此标准配置为Lenze伺服驱动器与某种Axx类型电机及绕组的组合。

请参阅订购代码（第22和23页）。

表1

电机编号	伦茨Lenze驱动器规格
A3N	E94ASHE0074
A5N	E94ASHE0134
A3W	E94ASHE0134
A5W	E94ASHE0174

注释：请浏览伦茨官网参考更多相关信息：<http://www.lenze.com/en-us/products/inverters>

## 使用手册

辅助资料可以在官网ewellix.cn下载

## 3D模型

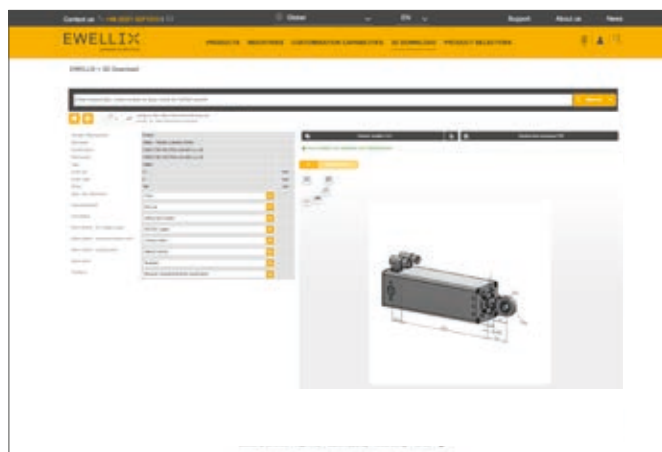
可在ewellix.cn上下载3D模型和产品配置程序



使用手册



[点击下载](#)



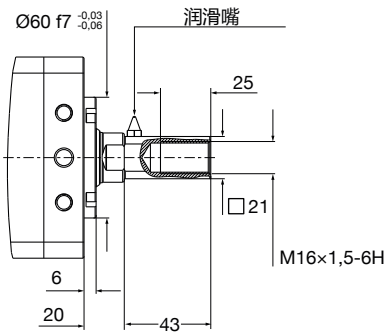
3D模型配置软件



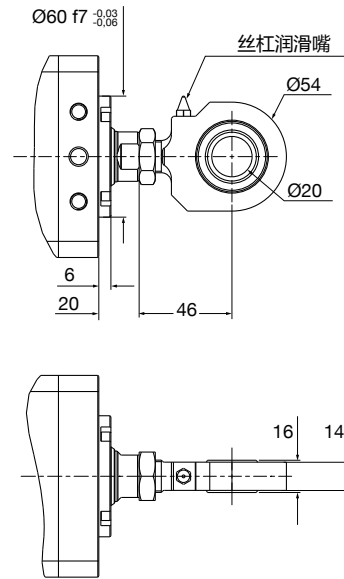
[点击打开](#)

## 可选前端及尾端附件图纸 - CEMC2105

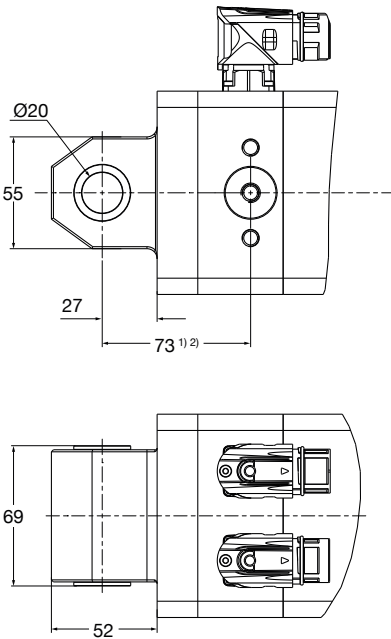
### 内螺纹



### 杆端轴承



### 尾座铰链

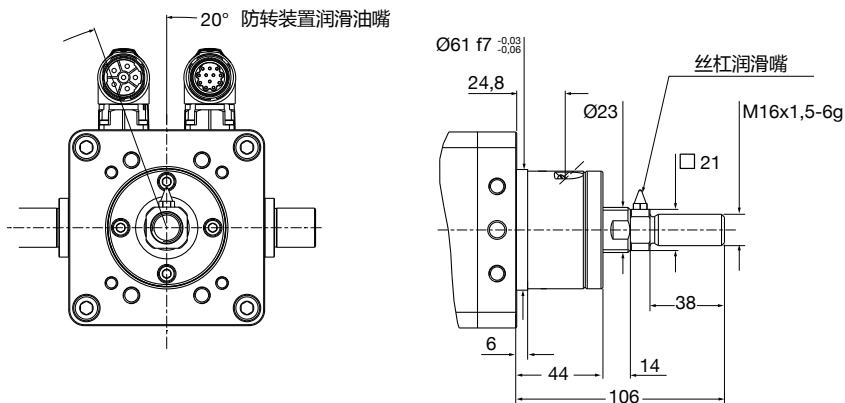


<sup>1</sup>制动器选项, 增加44mm

<sup>2</sup>增加的长度取决于编码器元件的类型; R1、R2和S1类型如图示增加73mm, H1类型增加30mm

注释: 其他类型的编码器选项, 请联系伊维莱。

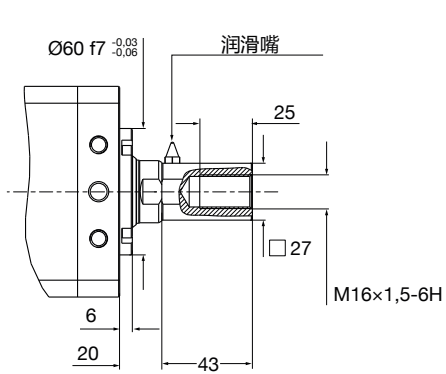
### 可选防旋转部件图纸



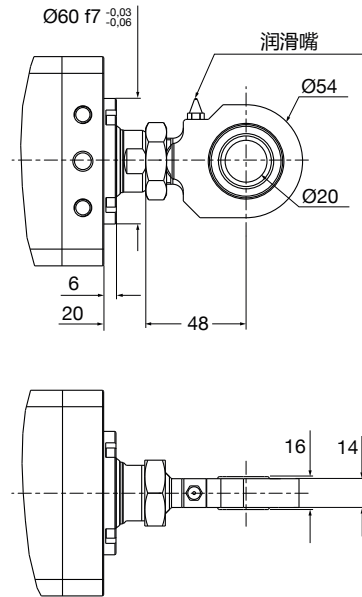
注释: 带有防旋转选项时, 请考虑增加0.7kg的缸体重量。

## 可选前端及尾端附件图纸 - CEMC1808

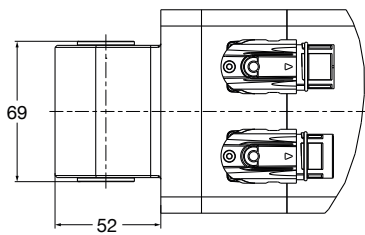
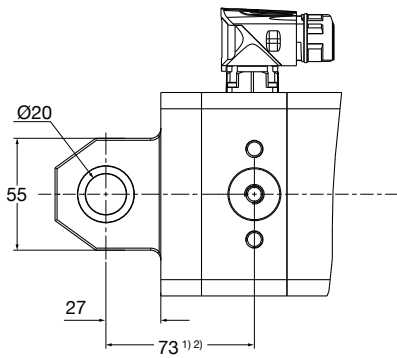
### 内螺纹



### 杆端



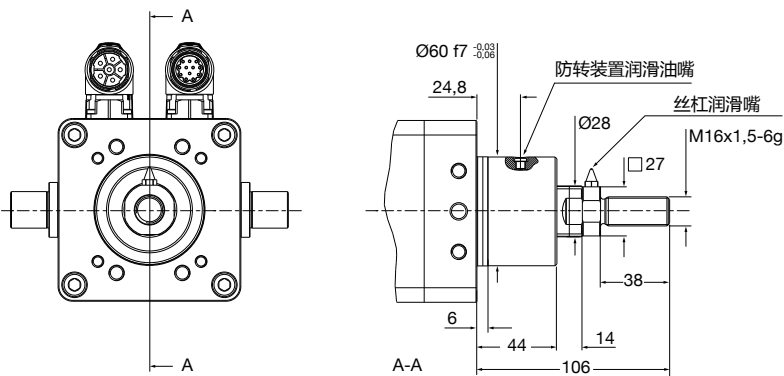
### 尾座铰接



<sup>1)</sup>制动器选项, 增加44mm  
<sup>2)</sup>增加的长度取决于编码器元件的类型; R1、R2和S1类型如图  
 所示增加73mm, H1类型增加30mm

注释: 其他类型的编码器选项, 请联系伊维莱。

### 可选防旋转部件图纸



注释: 带有防旋转选项时, 请考虑增加1.1kg的缸体重量。



C	E	M	C	2	1	0	5	-	1	8	0	-							-				-	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	--	--	--	--	--	--	---	--	--	--	---	---	---	---

**驱动器制造商和系列**

L1 伦茨Lenze 9400  
S1 西门子Siemens Sinamics S120  
K1 库卡Kuka  
C1 柯马Comau  
A1 ABB  
F1 发那科Fanuc  
Y1 安川Yaskawa  
P1 派克Parker Compax3  
如果使用了其它驱动, 请联系伊维莱获取编号

**反馈**

R1 标准旋转变压器 (Tamagawa)  
R2 旋转变压器 (LTN)  
S1 Sick绝对值型编码器  
H1 Heidenhain绝对值型编码器  
F1 Fanuc绝对值型编码器<sup>1)</sup>  
Y1 兼容Yaskawa规范的绝对值型编码器<sup>1)</sup>

**自由编码 (可选)**

**电机驱动器 (仅在此前选择L1时有效)**

Y 含驱动器  
N 无驱动器

**电源和信号电缆**

1 5 m  
2 10 m  
3 15 m  
4 20 m  
N 不带电缆

**现场总线选型**

A CanOpen  
B Devicenet  
C Ethercat  
D Ethernet  
E Powerlink MN/CN  
F Powerlink CN  
G Profibus  
H Profinet  
N 无现场总线

**润滑**

0 标准  
1 无润滑嘴 (只针对CEMC18和美国市场)

**定制代码**

如需配置Lenze伺服驱动 (仅支持-Axx-电机系列) 的完整系统, 请按照所示订购代码红色选择。如不选择Lenze伺服驱动, 请注明仅-NNN-。参见下述示例。

## 示例

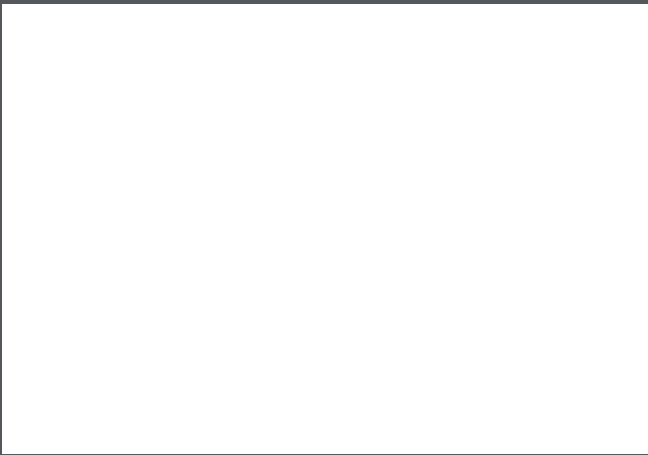
### 仅线性单元

CEMC2105-180-TRN-A5N-BA1R2x-NNN-000

### 完整系统, 含驱动器+伦茨Lenze伺服驱动:

CEMC2105-180-TRN-A5N-BL1R1x-Y2G-000

<sup>1)</sup>可按要求提供。请联系伊维莱。



**ewellix.cn**

©伊维莱

本出版物的所有内容均属伊维莱所有，未经允许不得复制或传播给第三方（即使是摘录）。本目录的制作过程极为精心，但若由于遗漏或印刷错误而造成任何损害或其他损失，伊维莱概不承担责任。照片的外观可能与实际产品略有不同。由于本公司产品不断改进，产品外观及规格如有更改，恕不另行通知。

PUB NUM IL-07017/5-CN-November 2022

使用的某些图片经Shutterstock.com授权。