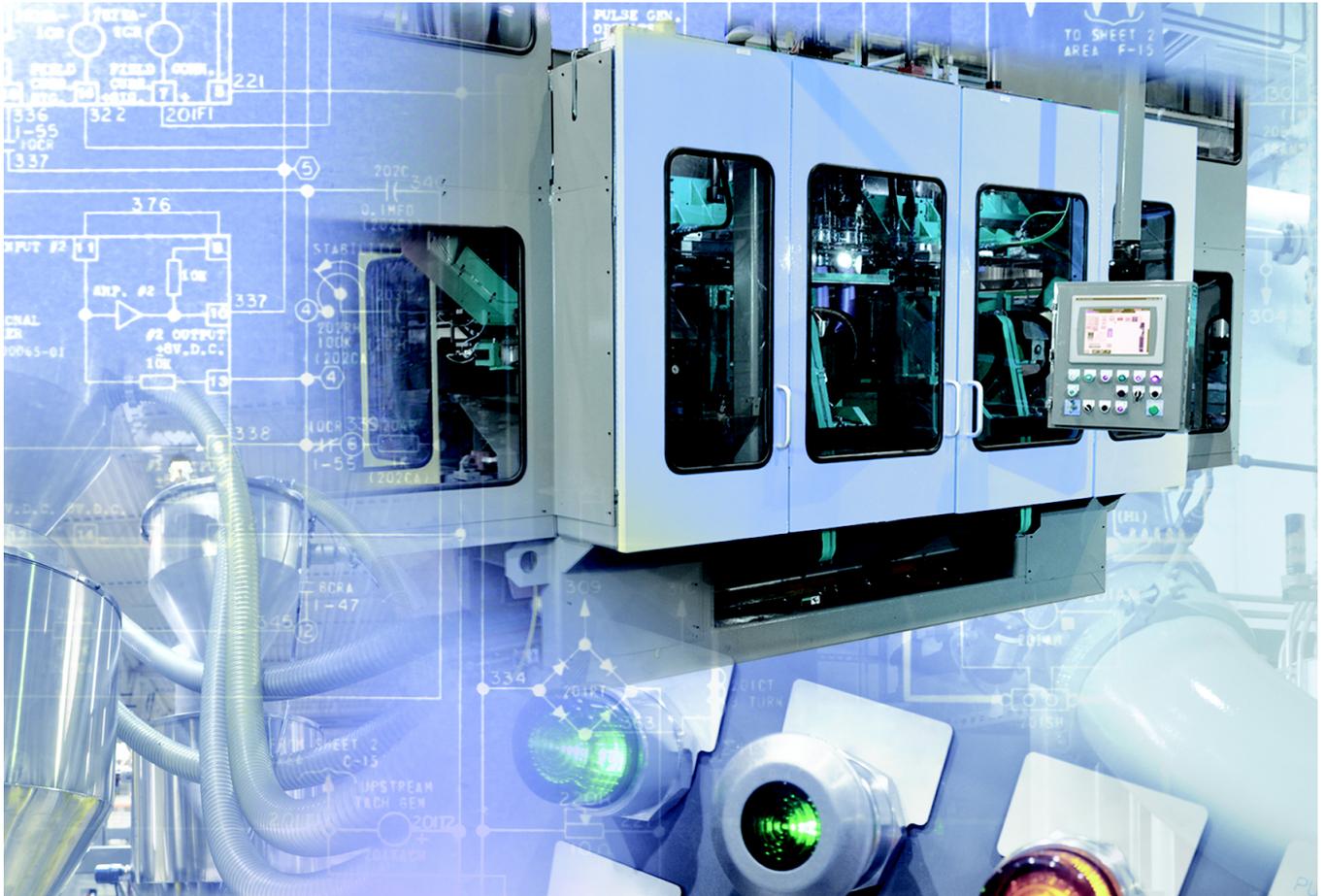


## Controle de movimento Kinetix

Servo-motores rotativos    Servo-drives  
Motores lineares            Módulos de controle de movimento Logix5000  
Atuadores lineares        Acessórios de controle de movimento



### Especificações do produto

[Controle de movimento rotativo Kinetix](#)  
[Controle de movimento linear Kinetix](#)  
[Servo-drives Kinetix](#)  
[Acessórios de controle de movimento Kinetix](#)

### Guias de projeto

[Sistema de acionamento Kinetix 5500](#)  
[Sistemas de acionamento Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500](#)  
[Sistema de acionamento Kinetix 300/350](#)  
[Sistema de acionamento Kinetix 3](#)

LISTEN.  
THINK.  
SOLVE.®

# Conteúdos

Tópico	Sumário	Página
Controle de movimento Kinetix	Uma introdução para o controle de movimento integrado Kinetix®, fluxo de trabalho para uso deste guia de seleção, e informações em recursos adicionais para seleção de produto e especificações.	5
Comparação de funções do produto	Tabelas de comparação de produto para controle de movimento rotativo, motores lineares, atuadores lineares e servo-drives.	21
Servo-drives Kinetix 5500	Controle de movimento integrado de eixo simples, multieixo com compartilhamento de barramento, na família de servo-drives de rede EtherNet/IP e acessórios do inversor cód. cat. 2198. Oferece controle Safe Torque-off (STO). <ul style="list-style-type: none"> <li>Servo-drives 2198-Hxxx-ERS: Controle fisicamente conectado STO, PLd, Categoria 3 (EN ISO 13849) e SIL CL2 (IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 62061)</li> <li>Servo-drives 2198-Hxxx-ERS2: Controle integrado STO, PLe, Categoria 3 (EN ISO 13849) e SIL CL3 (IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 62061)</li> </ul>	31
Servo-drives modulares Kinetix 6200	Controle de movimento integrado modular, de eixo múltiplo, na família de inversores de interface SERCOS. O sistema de acionamento inclui módulos de potência de cód. cat. 2094 e conta com módulos de controle de velocidade segura ou safe torque-off. Compatível com sistema integrado de inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M. O controle de movimento integrado multieixo na família IDM de interface SERCOS inclui o módulo de interface de potência IDM (IPIM) e até 16 unidades em uma única ligação em cadeia. Oferece controle Safe Torque-off.	67
Servo-drives modulares Kinetix 6500	Controle de movimento integrado modular, de eixo múltiplo, na família de inversores de rede EtherNet/IP. O sistema de acionamento inclui módulos de potência de cód. cat. 2094 e conta com módulos de controle de velocidade segura ou safe torque-off.	
Servo-drives de eixos múltiplos Kinetix 6000	Controle de movimento integrado de eixo múltiplo, na família de inversores em interface SERCOS inclui módulos IAM (conversores) e módulos AM (inversores) e oferece controle safe-off. Compatível com sistema integrado de inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M. O controle de movimento integrado multieixo na família IDM de interface SERCOS inclui o módulo de interface de potência IDM (IPIM) e até 16 unidades em uma única ligação em cadeia. Oferece controle Safe Torque-off.	91
Servo-drives de indexação Kinetix 300 EtherNet/IP	Família de inversores de indexação de eixo simples, rede EtherNet/IP e acessórios de inversores cód. cat. 2097. Oferece controle Safe Torque-off.	127
Servo-drives EtherNet/IP de eixo simples Kinetix 350	Controle de movimento integrado de eixo simples, na família de inversores de rede EtherNet/IP e acessórios do inversor cód. cat. 2097. Oferece controle Safe Torque-off.	
Servo-drives de componente Kinetix 3	Família de inversor de componente de indexação de eixo simples e acessórios de inversor cód. cat. 2071.	157

A Rockwell Automation oferece produtos adicionais e opções que não estão descritas neste guia de seleção. Para mais informações sobre produtos, consulte os links de documentação fornecidos na cobertura frontal, o resumo da suíte de seleção na [página 3](#), e os links em [Recursos adicionais](#) na [página 19](#) e ao longo deste guia de seleção.

Os produtos de controle de movimento Kinetix não incluídos neste guia de seleção, mas suportados com especificações de produto, exemplos de seleção e curvas de desempenho de sistema incluem os seguintes:

- Servo-drives de eixos múltiplos Kinetix 2000
- Servo-drives de alta potência Kinetix 7000
- Servo-drives digitais Ultra™ 3000

Para assistência e validação para fazer seleções de produtos finais, considere o uso da ferramenta Integrated Architecture™ Builder que está disponível em <http://www.rockwellautomation.com/en/e-tools/configuration.html>

Opções adicionais de produtos estão disponíveis em Encompass™, nosso programa de referência de produtos de terceiros. Para mais informações sobre o programa Encompass, consulte <http://www.rockwellautomation.com/encompass>.

# Suíte de seleção de controle de movimento Kinetix

Cada publicação nesta suíte é projetada para atender a uma necessidade específica. Use este guia de seleção para ajudar a tomar as decisões iniciais em relação aos produtos de controle de movimento que melhor cumprem as necessidades do seu sistema. Esta publicação oferece uma visão geral dos servo-drives Kinetix, motores, atuadores e acessórios de controle de movimento. Consulte as informações abaixo para encontrar as publicações que oferecem especificações detalhadas de produtos, exemplos de sistemas, combinações de cabos e curvas de desempenho para o seu sistema de controle de movimento.

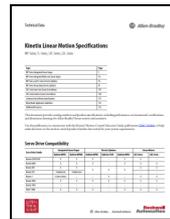
## Especificações do produto?

Estas publicações de dados técnicos fornecem dimensões, certificações e especificações elétricas, ambientais e de peso.



### Kinetix Rotary Motion Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD001](#)

- Servo-motores Kinetix VP (cód. cat. VPL, VPF e VPS)
- Servo-motores MP-Series™ (cód. cat. MPL, MPM, MPF e MPS)
- Sistemas integrados inversor-motor Kinetix 6000M (cód. cat. MDF)
- Servo-motores DirectDrive RDD-Series™
- Servo-motores assíncronos HPK-Series™
- Servo-motores TL-Series™



### Kinetix Linear Motion Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD002](#)

- Impulsores lineares integrados LDAT-Series
- Etapas lineares MP-Series (cód. cat. MPAS e MPMA)
- Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAI e TLAR)
- MP-Séries (cód. cat. MPAI) Cilindros elétricos para aplicação pesada
- Motores lineares com núcleo de ferro LDC-Series™
- Motores lineares sem ferro LDC-Series™



### Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD003](#)

- Servo-drives Kinetix 5500
- Servo-drives modulares Kinetix 6200 e Kinetix 6500
- Servo-drives de eixos múltiplos Kinetix 6000
- Servo-drives Kinetix 300 e Kinetix 350 EtherNet/IP
- Servo-drives de componente Kinetix 3
- Servo-drives de eixos múltiplos Kinetix 2000
- Servo-drives de alta potência Kinetix 7000
- Servo-drives digitais Ultra3000



### Kinetix Motion Accessories Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD004](#)

- Cabos de interface e motor
- Combinações de cabo para inversor e motor/atuador
- Componentes de kits de conectores e rompimento
- Componentes de potência

## Códigos de catálogo com enfoque em sistemas, exemplos e curvas de desempenho?

Publicações de guia de projeto de sistema o ajudam a selecionar o módulo de inversor necessário (específico para inversor), acessórios de potência, kit de conector, cabo de motor e códigos de catálogo de cabo de interface para o seu inversor e sistema de controle de movimento motor/atuador. Estão incluídas especificações de desempenho de sistema e curvas de torque/velocidade (controle de movimento rotativo) e curvas de força/velocidade (controle de movimento linear).



### Publicações de guias de projeto do sistema de famílias de inversores

- Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM009](#)
- Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM003](#)
  - Inclui os sistemas integrados de inversor-motor Kinetix 6000M
- Kinetix 300/350 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM004](#)
- Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM005](#)
- Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM006](#)
- Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM007](#)
- Ultra3000 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM008](#)

### O que há em cada publicação

- Determine o que é necessário (códigos de catálogo)
  - Componentes do inversor
  - Acessórios necessários
  - Acessórios opcionais
- Exemplos de sistemas de acionamento
- Combinações de cabos motor/atuador
- Dados de desempenho do inversor e motor/atuador
- Curvas de desempenho rotativo e linear

Observações:

## Controle de movimento integrado Kinetix

Os itens de controle de movimento integrado Kinetix são parte do sistema de Arquitetura Integrada Rockwell Automation®. O sistema de Arquitetura Integrada une uma ampla faixa de produtos de alto desempenho que são integrados no software RSLogix™ 5000 e na aplicação Studio 5000 Logix Designer™ para um projeto de máquina, operação e manutenção simplificado e aprimorado.

O controle de movimento integrado na rede EtherNet/IP usa a tecnologia de controle de movimento CIP e CIP Sync da ODVA, todas do protocolo industrial de ponto comum (CIP). As normas globais ajudam a garantir a consistência e interoperabilidade. A rede Ethernet padrão não modificada permite que você gerencie efetivamente o controle de tempo real e o fluxo de informações para uma otimização em toda a planta, tomada de decisões mais informada e melhor desempenho de negócios. A sincronização de tempo dos inversores, E/S e outros dispositivos Ethernet/IP compatíveis fornece o desempenho para ajudar a resolver as aplicações mais complicadas.

O controle de movimento integrado em SERCOS (Sistema de comunicação serial em tempo real) é uma interface de controlador/inversor que usa cabos de fibra óptica imunes a ruídos. Um único anel de fibra óptica serve como única interface entre controle e inversor. Ele substitui um comando custoso e fiação de realimentação, reduzindo tanto o tempo de instalação quanto os custos de fiação. Diagnóstico avançado e relatório de processo são fornecidos através da interface SERCOS.

Com o controle de movimento integrado Kinetix, você terá o benefício da integração transparente dos controladores Logix5000™ da Allen-Bradley® (ControlLogix®, GuardLogix® e CompactLogix™), redes de alto desempenho (EtherNet/IP e SERCOS) e uma ampla faixa de opções de CA Allen-Bradley e servo-drives, motores lineares e rotativos, e atuadores lineares. O software RSLogix 5000 e a aplicação Logix Designer oferecem um conjunto extenso de ferramentas de controle de movimento avançadas para programação, configuração, comissionamento, diagnóstico e suporte de manutenção. A configuração conduzida pelo código de catálogo faz com que o comissionamento do sistema de controle de movimento seja rápido e simples, e uma extensa biblioteca de instruções de controle de movimento forneça a funcionalidade correta para cada aplicação.

O controle de movimento integrado Kinetix oferece uma variedade de famílias de servo-drives, motores, e atuadores para aplicações de eixo simples ou múltiplo. Estes sistemas oferecem o seguinte:

- Faixas de alimentação de servo-drive de 50 W a 149 kW
  - Família de servo-drives Kinetix 5500
  - Família de servo-drives EtherNet/IP de eixo simples Kinetix 350
  - Famílias de servo-drives multieixos Kinetix 6000 e Kinetix 6200 (interface SERCOS) e Kinetix 6500 (rede EtherNet/IP)
  - Sistemas integrados de inversor-motor Kinetix 6000M
- Escolha de interface SERCOS ou rede EtherNet/IP
- Ampla faixa de motores rotativos, motores direct drive rotativos, motores lineares e atuadores/etapas lineares.
  - Os motores oferecem um torque contínuo tão baixo quanto 0,10 N•m (0,85 lb•pol) e até 955 N•m (8452 lb•pol)
  - Os atuadores lineares oferecem uma força de pico de até 14.679 N (3300 lb)
- A tecnologia de motor inteligente fornece uma identificação automática do motor para configuração e comissionamento fáceis e rápidos
- Uso de um pacote único de software, RSLogix 5000 ou ambiente Studio 5000®, para um suporte completo de configuração de inversor, programação, comissionamento, diagnóstico e manutenção
- Ferramentas de controle de movimento online poderosas incluindo uma tendência de dados em tempo real, editor de perfil gráfico PCAM e TCA, profile editor, ajuste de inversor automático e manual, e diagnóstico avançado do inversor
- Suporte de substituição automática de dispositivo (ADR) inversor plug-and-run/motor/atuador
- Software Motion Analyzer para dimensões de aplicação de controle de movimento abrangente e análise, otimização, seleção e validação do seu sistema de controle de movimento Kinetix

# Plataforma de componentes conectados

Parte das soluções de máquinas da Rockwell Automation ofertadas, os componentes conectados são uma solução de controle para fabricantes de máquinas que fornecem máquinas independentes a baixo custo. Os componentes conectados fornecem o controle suficiente para cumprir as necessidades do usuário final enquanto ajudam a aprimorar a eficiência de operação. Os conjuntos de ferramentas de engenharia e aplicação permitem um projeto e instalação fáceis com interoperabilidade da ampla faixa de produtos de componentes.

O servo-drive de componente Kinetix 3 fornece uma solução de controle de movimento para fabricantes de máquinas que produzem um equipamento de baixo custo a altos volumes. O servo-drive componente pode aplicar o nível apropriado de controle da aplicação sem a complexidade adicional. Os sistemas podem incluir comandos seriais de controladores MicroLogix™ ou Micro800®, uma fiação diretamente ao sensor ou controlador com motores de baixa inércia TL-Series.

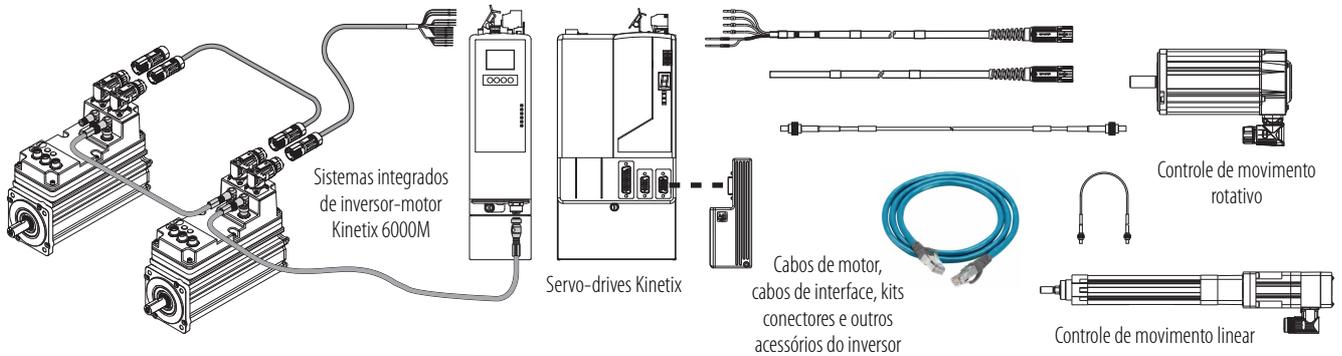
## O que há de novo?

Os novos produtos de controle de movimento Kinetix incluem o seguinte.

Produtos de controle de movimento	Descrição	Consulte
 <p><b>Servo-drives Kinetix 5500 e servo-motores Kinetix VP</b></p>	<p>Os servo-drives Kinetix 5500 e os servo-motores de baixa inércia Kinetix VP oferecem uma solução de controle de movimento com custo otimizado que entrega um alto desempenho e grande expansibilidade com enrolamentos do motor correspondendo às classificações do inversor para dimensões otimizadas do sistema. Um cabo entre o motor e o inversor proporciona simplificação e reduz o custo.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Alto desempenho em uma dimensão menor e densidade de potência otimizada</li> <li>Operação de eixo simples para simplicidade de baixo custo</li> <li>Conectividade de potência flexível em configurações de compartilhamento de barramento multieixo                     <ul style="list-style-type: none"> <li>CA compartilhada</li> <li>CC compartilhada</li> <li>CA/CC compartilhada e configurações híbridas</li> </ul> </li> <li>Controle de movimento integrado e segurança integrada em rede EtherNet/IP</li> <li>Servo-drives 2198-Hxxx-ERS: Controle safe torque-off fisicamente conectado, PLd, Categoria 3; SIL CL2</li> <li>Servo-drives 2198-Hxxx-ERS2: Controle safe torque-off integrado, PLe, Categoria 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><a href="#">página 10</a> para as características gerais dos motores Kinetix VP (cód. cat. VPL, VPF e VPS).</li> <li><a href="#">página 31</a> para as características gerais dos servo-drives Kinetix 5500.</li> <li><a href="#">página 44</a> para as especificações de desempenho de motor dos inversores Kinetix 5500 e Kinetix VP (cód. cat. VPL).</li> </ul>
 <p><b>Kinetix VP (cód. cat. VPF)</b> Servo-motores de categoria alimentícia</p>	<p>Os motores de categoria alimentícia Kinetix VP (cód. cat. VPF) combinam as características dos servo-motores de baixa inércia cód. cat. VPL com funções especificamente projetadas para atender às necessidades únicas de muitas aplicações de alimentos e bebidas.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Opções configuráveis de enrolamento, freios e realimentação do encoder</li> <li>IP66/IP67 com selo de eixo (padrão) e uso de conector de cabo selado hermeticamente</li> <li>Com cobertura de epóxi de categoria alimentícia</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><a href="#">página 10</a> para as características gerais dos motores de categoria alimentícia cód. cat. VPF.</li> <li><a href="#">página 47</a> para as especificações de desempenho de motor dos inversores Kinetix 5500 e Kinetix VP (cód. cat. VPF).</li> </ul>
 <p><b>Kinetix VP (cód. cat. VPS)</b> Servo-motores de aço inoxidável</p>	<p>Os servo-motores de aço inoxidável Kinetix VP (cód. cat. VPS) se baseiam na tecnologia comprovada MP-Series para uso em ambientes de jato de líquido, como os de equipamentos de fabricação de alimentos, bebidas, cervejaria, de laticínios, farmacêuticos e de saúde e beleza.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Especificamente projetado para ambientes higiênicos para o uso com aplicações de jatos de líquido altamente corrosivo de alta pressão</li> <li>IP69K para jato de líquido de motor 1200 psi, selo de eixo IP66/IP67 e conector selado ambientalmente</li> <li>Exterior cilíndrico de aço inoxidável liso, passivado, de série 300</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><a href="#">página 10</a> para as características gerais dos motores de aço inoxidável cód. cat. VPS.</li> <li><a href="#">página 50</a> para as especificações de desempenho de motor dos inversores Kinetix 5500 e Kinetix VP (cód. cat. VPS).</li> </ul>
 <p><b>Kit conversor de realimentação Hiperface-para-DSL</b></p>	<p>O kit de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL converte os sinais de realimentação do encoder Hiperface de 15 pinos em sinais de realimentação DSL de 2 pinos. Use este kit conversor para novas instalações com os servo-drives Kinetix 5500 e motores e atuadores compatíveis ou instalações já existentes de motor/atuador quando se atualizar com os servo-drives Kinetix 5500.</p> <p>Os impulsores lineares LDAT-Series e os motores e atuadores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li><a href="#">página 44</a> para especificações de desempenho de motor rotativo de inversores Kinetix 5500 com MP-Series.</li> <li><a href="#">página 55</a> para especificações de desempenho de atuador linear de inversores Kinetix 5500 com MP-Series e LDAT-Series.</li> </ul>

# Selecione um sistema de controle de movimento Kinetix

Os sistemas de controle de movimento típicos necessitam de seleções de várias categorias de produtos de controle de movimento Allen-Bradley.



## Use o software Motion Analyzer

O software Motion Analyzer é uma ferramenta de dimensionamento abrangente usada para análise, otimização, seleção e validação do seu sistema de controle de movimento Kinetix. Dados qualquer inversor e motor/atuador compatível, o software Motion Analyzer fornece a você os dados para determinar a melhor combinação motor/atuador para a sua aplicação.

Você também pode usar o software Motion Analyzer para fazer a sua lista de materiais e receber uma lista de componentes de sistema com códigos de catálogo e descrições de produto.

Motor e inversor Especificações

Motor selecionado

Inversor selecionado

Curva de desempenho torque/velocidade

Lista de materiais gerada (BOM)

Item	Part No	Quantity	Description	Price ()	Amount ()
1	MPL-B310P-SJ72AA	1	Motor, 1.58N-m(14lb-in), 5000 rpm motor	NA	NA
2	2090-XXNPMF-16S01	1	CABLE, NON-FLEX, MOTOR POWER (with bra...	NA	NA
3	2090-XXNFMF-S01	1	CABLE, NON-FLEX, MOTOR FEEDBACK, 1m	NA	NA
4	2094-BMP5-S	1	Axis Module 460V, 5.9A	NA	NA
5	MPL-SSN-A3B3	1	Shaft Seal Kit	NA	NA
Configuration Total :			00.00		
Software & Accessories					
Item	Part No	Quantity	Description	Price ()	Amount ()
1	2090-K6CK-D15M	1	Low Profile Connector Kit Motor Fdbk 15 pin Male	NA	NA
2	1202-C10	2	Drive-to-drive safety cable for connections between...	NA	NA
3	1202-C02	1	Drive-to-drive safety cable for connecting single-wid...	NA	NA
4	1756-M03SE	1	Control System, 1756-M03SE SERCOS Module	NA	NA
Software & Accessories Total :			00.00		

Para fazer o download do software, visite <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Funções do software Motion Analyzer

O software Motion Analyzer facilita o projeto de máquina e processo de investigação tornando-o rápido, simples e preciso. O software Motion Analyzer oferece um caminho de decisão baseada em fatos e uma abordagem de otimização de projeto que habilita os construtores de máquinas a:

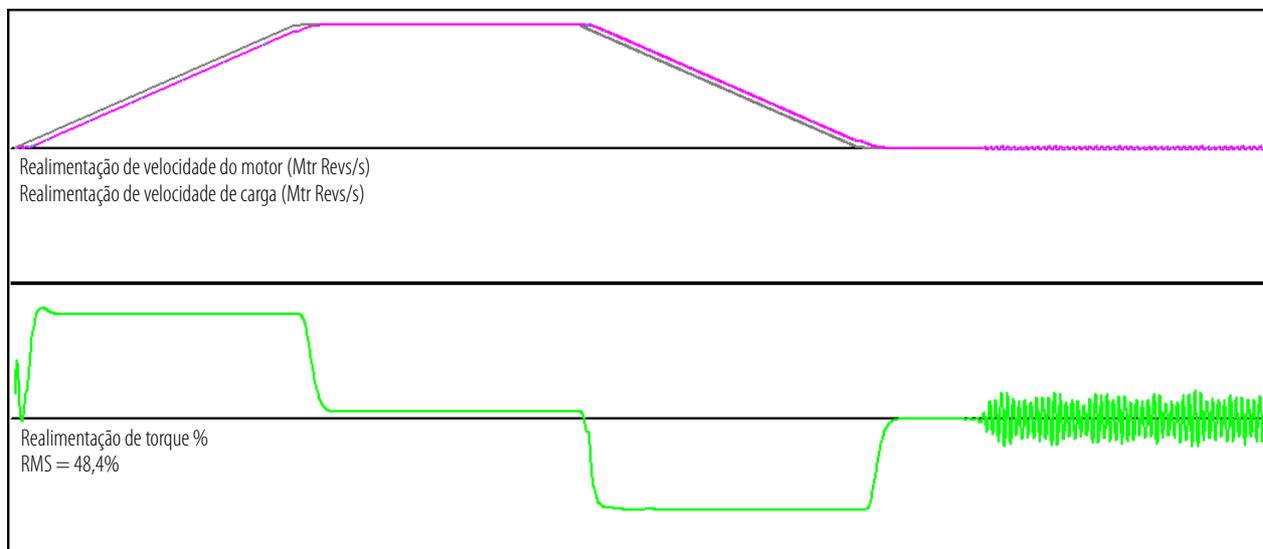
- reduzir o risco de projeto do sistema de controle de movimento.
- reduzir o tempo de projeto da máquina até o embarque.
- otimizar o sistema de controle de movimento e dimensões.
- aumentar o desempenho e confiabilidade da máquina.
- criar uma lista de materiais.

O software Motion Analyzer inclui a faixa completa de produtos de controle de movimento Kinetix e funções.

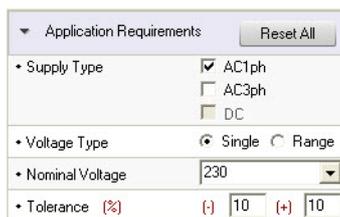
**Os cilindros elétricos MP-Series** – conduzem controle de movimento linear fora da estante sem a necessidade de pesquisa nos catálogos para parafusos esféricos, cintas de temporização, polias e mancais adequados. Não há dados mecânicos para inserir, apenas a informação de carga e perfil de controle de movimento. A produção até inclui uma estimativa de vida  $L_{10}$



**Simulação de ajuste** – é uma ferramenta para ajudar a prever como a sua máquina irá se desempenhar sob condições reais. Simula o ajuste de um eixo no software RSLogix 5000 ou na aplicação Logix Designer (incluindo autoajuste) e então simula o comportamento da carga, motor e inversor. Inclui a compatibilidade mecânica ou folga para dar uma simulação real.



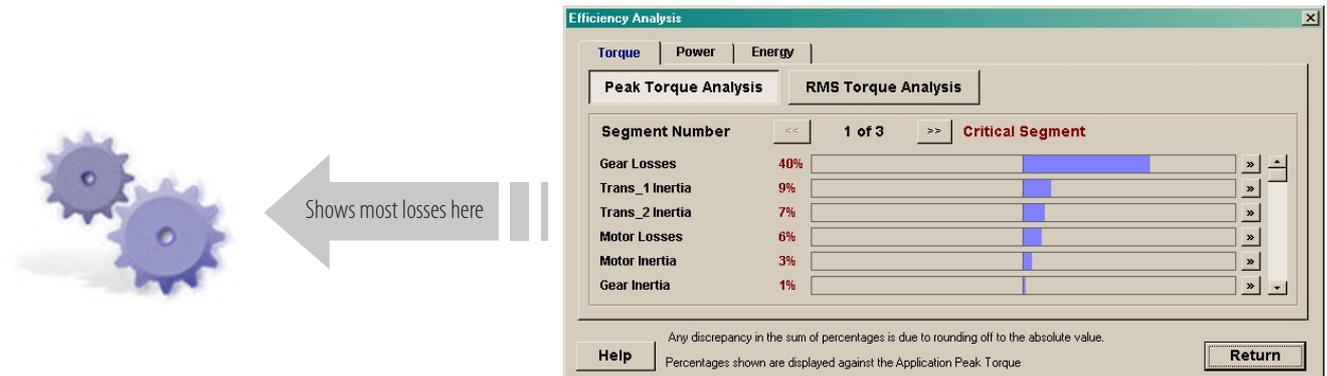
**Análise de suprimento de meios variáveis** – é útil especialmente para fabricantes de máquinas que irão exportar a máquina para o exterior.



**A predição de desempenho térmico do motor** – leva em consideração a temperatura ambiente do motor para verificar o desempenho em condições de calor extremo.

Application Requirements		Reset All
• Maximum Speed (rpm)	2.8648	
• Continuous Torque (N-m)	0.0001	
• Peak Torque (N-m)	0.0001	
• Ambient Temperature	50	°C
• Altitude	1000	m

**Análise de eficiência** – fornece um entendimento de onde o torque produzido pelo motor é consumido.



Shows most losses here

Segment Number	Loss Type	Percentage
1 of 3	Gear Losses	40%
	Trans_1 Inertia	9%
	Trans_2 Inertia	7%
	Motor Losses	6%
	Motor Inertia	3%
	Gear Inertia	1%

Any discrepancy in the sum of percentages is due to rounding off to the absolute value.  
Percentages shown are displayed against the Application Peak Torque

O software Motion Analyzer também ajuda a gerar uma lista de materiais (BOM). Com esta abordagem baseada em regras, a seleção do inversor, motor, cabos, conectores E/S, e outros itens acessórios corretos é rápida e sem erros.

Você pode ter um sistema especificado como BOM ou ter seleções baseadas nos resultados de motor/atuador ou dimensionamento de inversor calculados pelo software Motion Analyzer.

Uma vez terminado, você pode imprimir o BOM ou exportar o arquivo para arquivos de aplicação de Microsoft Word ou Excel.

**Step 4: Axis Module**

Part Number	System Continuous Torque (Nm)	System Peak Torque (Nm)	Rated Speed (mm/sec)
2094-BC01-M01	2.1	8.2	5000
2094-BC01-MP5	2.1	4.3	5000
2094-BC02-M02	--	--	--
2094-BC04-M03	--	--	--
2094-BC05-M01	--	--	--

Note: Preferred amplifiers are in blue colour and show system torque of motor plus drive. Non-Preferred amplifiers are in Red.

**Selected Options:** Safe-Off (edit)

**Step 5: Motor/Actuator Power Cable**

Motor Power Cable Cable Length: 9m(30 ft)

**Selected Power Cable:** 2090-XXNPMF-16S09

**Step 6: Motor/Actuator Feedback Cable**

Feedback Cable with molded connectors Cable Length: None

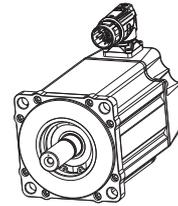
Universal Feedback Cable Without Drive End Connectors (Connectors available in accessories) Cable Length: 9m(30 ft)

Para fazer o download do software Motion Analyzer, visite <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Selecione uma família de controle de movimento rotativo

### Servo-motores Kinetix VP

- Desenvolvidos para combinar com as taxas do inversor Kinetix 5500 para otimizar o tamanho do sistema
- Tecnologia de cabo simples
- Motores de 200 V e 400 V
- Furo com rosca da extremidade do eixo
- Encoder de posição absoluto de alta resolução multivolts e de volta única



Os servo-motores de baixa inércia Kinetix VP (cód. cat. VPL) se baseiam na tecnologia comprovada MP-Series para desempenho dinâmico, confiabilidade aumentada e alavanca a produção de alto volume.

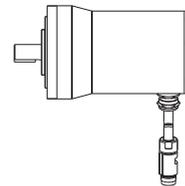
- Ímãs de terras raras de alta energia
- Conectores SpeedTec DIN, com deslocamento de 325°
- IP66 com selo de eixo opcional e conector selado ecologicamente
- Torque de travamento contínuo de 0,46 a 33 N•m (de 4 a 292 lb•pol)

Os servo-motores de categoria alimentícia Kinetix VP (cód. cat. VPF) abordam os desafios de ambientes alimentares incorporando tinta de categoria alimentícia e um selo de eixo, além de fechos não corrosivos e um eixo de aço inoxidável.

- Opções configuráveis de enrolamento, freios e realimentação do encoder
- Cobertura de epóxi de categoria alimentícia
- IP66/IP67 com selo de eixo (padrão) e uso de conector de cabo selado hermeticamente
- Torque de travamento contínuo de 0,93 a 19 N•m (de 8 a 172 lb•pol)

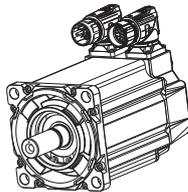
Motores de aço inoxidável Kinetix VP (cód. cat. VPS) para ambientes de jato de líquido de alta pressão.

- Especificamente projetados para ambientes higiênicos para o uso com aplicações de jatos de líquido altamente corrosivo de alta pressão
- Exterior cilíndrico de aço inoxidável liso, passivado, de série 300
- Em conformidade com a norma NSF/ANSI 169
- Extensões de cabo, 5 m (16,4 pés)
- IP69K para jato de líquido de motor 1200 psi, selo de eixo IP66/IP67 (padrão) e conector selado ambientalmente
- Torque de travamento contínuo de 8,1 e 21,0 N•m (72 e 186 lb•pol)



### Servo Motores MP-Series

- Motores de 200 V e 400 V
- Furo com rosca da extremidade do eixo
- Encoder de posição absoluto de alta resolução multivolts e de volta única



Motores de baixa inércia MP-Series (cód. cat. MPL) oferecem um tamanho de motor reduzido de baixa inércia enquanto entrega um torque significativamente maior para cumprir as necessidades exigentes de sistema de controle de movimento de alto desempenho.

- Ímãs de terras raras de alta energia
- IP66 com selo de eixo opcional e conectores selados ecologicamente
- Torque de travamento contínuo de 0,26 a 163 N•m (de 2,3 a 1440 lb•pol)

Os motores de categoria alimentícia MP-Series (cód. cat. MPF) abordam os desafios de ambientes alimentares incorporando tinta de categoria alimentícia e um selo de eixo, além de fechos não corrosivos e um eixo de aço inoxidável.

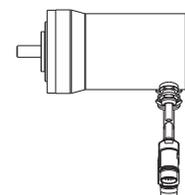
- Opções configuráveis de enrolamento, freios e realimentação do encoder
- Cobertura de epóxi de categoria alimentícia
- IP66/IP67 com selo de eixo (padrão) e uso de conectores de cabo selados hermeticamente
- Torque de travamento contínuo de 1,6 a 19,4 N•m (de 14 a 172 lb•pol)

Motores de inércia média MP-Series (cód. cat. MPM) para aplicações de alta inércia.

- Opções de velocidade de múltiplos enrolamentos
- Ímãs de terras raras de alta energia
- IP67 com selo de eixo opcional e conectores selados ecologicamente
- Torque de travamento contínuo de 2,18 a 62,8 N•m (de 19,3 a 556 lb•pol)

Motores de aço inoxidável MP-Series (cód. cat. MPS) para ambientes de jato de líquido de alta pressão.

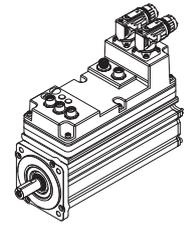
- Especificamente projetados para ambientes higiênicos para o uso com aplicações de jatos de líquido altamente corrosivo de alta pressão
- Exterior cilíndrico de aço inoxidável liso, passivado, de série 300
- Certificado e listado na norma 169 de padrão NSF/ANSI
- Extensões de cabo, 3 m (9,8 pés)
- IP69K para jato de líquido de motor 1200 psi, selo de eixo IP66/IP67 (padrão) e conectores selados ambientalmente
- Torque de travamento contínuo de 3,6 a 21,5 N•m (de 32 a 190 lb•pol)



#### Sistemas integrados de inversor-motor Kinetix 6000M

Os sistemas integrados inversor-motor Kinetix 6000M combinam as tecnologias do servo-motor de categoria alimentar confiável de alto desempenho MP-Series e do servo-drive Kinetix 6000 em um único pacote compacto.

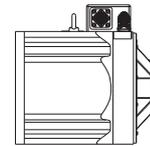
- Tinta de categoria alimentícia em conformidade com USDA, selo de eixo IP66 e os mesmos conectores selados ambientalmente dos motores de categoria alimentícia MP-Series
- Dimensões padronizadas do eixo e do flange MP-Series (do mesmo tamanho de frame) para atualizações facilitadas
- Cabos híbridos e de rede se conectam a até 16 unidades integradas inversor-motor Kinetix 6000M
- Enrolamentos de 460 V
- Torque de travamento contínuo de 3,0 a 7,5 N•m (de 26,5 a 64,2 lb•pol)
- Encoders de posição absoluta multivolts, de alta resolução



#### Servo-motores DirectDrive RDD-Series

Os motores direct drive cód. cat. RDB fornecem um acoplamento direto à carga, eliminando dispositivos de transmissão mecânica e aprimorando o desempenho e eficiência do sistema.

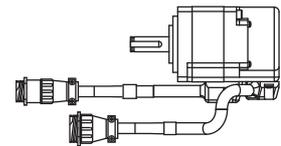
- Acoplamento direto à carga
- Configurações alojadas sem rolamentos
- Enrolamentos de 460 V, opções de velocidade de enrolamentos múltiplos
- IP65 com uso de conectores de cabo selados ecologicamente
- Torque de travamento contínuo de 32,7 a 426 N•m (de 289 a 3770 lb•pol)
- Encoders Heidenhain EnDat 2.2 de alta resolução de voltas múltiplas e únicas



#### Servo-motores TL-Series

Servo-motores de alto desempenho TL-Series e TLY combinam um tamanho compacto com alta densidade de torque para fornecer uma potência substancial em uma dimensão pequena.

- Tamanho compacto, alta densidade de torque, ímas (terras raras) de alta energia.
- Enrolamentos de 230 V em tamanhos de carcaça métrica e NEMA
- IP65 com selo de eixo opcional
- Torque de travamento contínuo de 0,086 a 5,42 N•m (de 0,76 a 48 lb•pol)
- Posição absoluta multivolts, de alta resolução (energia de apoio por bateria) ou opções de encoder incremental



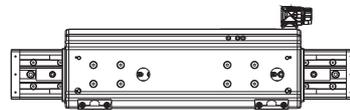
Para comparar funções ao longo das famílias de motores, consulte Servo-motores rotativos on [página 21](#). Consulte os dados técnicos de controle de movimento rotativo Kinetix, publicação [GMC-TD001](#), para especificações de produto.

## Selecione uma família de controle de movimento linear

### Impulsores lineares integrados LDAT-Series

O impulsor linear LDAT-Series é um atuador linear confiável de alta velocidade com uma guia linear integrada que é capaz de empurrar, puxar ou carregar uma carga.

- Confiabilidade aumentada por causa da tecnologia de inversor direto com guia linear simples, item de desgaste simples, mancais selados lineares e eliminação de itens de desgaste com a conversão do movimento linear a rotativo
- Mancal linear integrado oferece a possibilidade de carregar uma carga sem precisar montar e alinhar mancais externos
- Múltiplas superfícies e métodos de montagem para facilidade de montagem em sua máquina
- Acopla-se diretamente ao item que precisa ser movido
- Altas velocidades, até 5 m/s (16 pés/s), e aceleração de 49 m/s<sup>2</sup> (160 pés/s<sup>2</sup>) padrão
- Forças de pico variando de 168 a 5469 N (de 38 a 1229 lb)

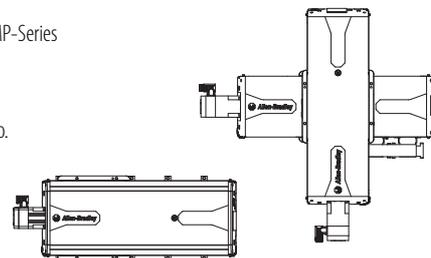


### Etapas lineares integradas MP-Series

As etapas lineares integradas cód. cat. MPAS estendem o desempenho e confiabilidade de tecnologia de servo-motores MP-Series para atuadores lineares de dispositivos correções direct drive e de parafusos esféricos.

As etapas lineares integradas de eixos múltiplos cód. cat. MPMA estendem o portfólio do atuador Allen-Bradley em configurações de eixos múltiplos pré-definidos e pré-montados para cumprir uma variedade de necessidades de produção.

- Operação 200/230 V e 400/460 V (200/230 V apenas para tamanho de carcaça direct drive para 150 mm)
- Ímãs (terras raras) de alta energia
- Carro e projeto de montagem permite o tamanho de carcaça de 200 mm e 250 mm para ser empilhado
- Classificação IP30 com sistema de selamento de tira único e de longa vida
- Força de travamento contínua de 83 a 521 N (de 19 a 117 lb)

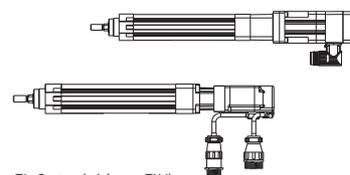


Para comparar funções ao longo das famílias de motores, consulte Atuadores lineares on [página 26](#).

### Cilindros elétricos MP-Series e TL-Series

Com cilindros elétricos cód. cat. MPAR e TLAR, as suas aplicações irão experimentar um controle de servo-motor flexível ideal para soluções que necessitam de forças que conduzam rapidamente e posições que precisem ser adquiridas com precisão. Disponível em três tamanhos de frames classe pneumática ISO 15552 (32, 40, e 63 mm), estes atuadores de rolete de pistão de aço inoxidável sem rotação, duráveis, silenciosos e com energia eficiente são um ótimo upgrade para sistemas pneumáticos.

- Operação de 200/230 V (cód. cat. TLAR)
- Operação de 200/230 V e 400/460 V (cód. cat. MPAR)
- Construção de parafusos esféricos de funções de projeto de alta tecnologia conduzida por motores de MP-Series (cód. cat. MPL) e TL-Series (cód. cat. TLY)
- Cilindros completamente instalados ou prontos para instalar contribuem para reduções em engenharia de projeto mecânico, fiação e tempo comissionamento
- Unidade completa IP40 (cód. cat. MPAR e TLAR), IP66 (cód. cat. MPAR) para componentes eletrônicos com o uso de conectores de cabos selados ecologicamente (cód. cat. 2090)
- Força de travamento contínua de 240...2.000 N (54...450 lb)



### Cilindros elétricos para aplicação pesada MP-Series (pintura de grau alimentício)

Os cilindros elétricos para aplicação pesada cód. cat. MPAL são atuadores compactos, leves, que servem como uma alternativa de custo otimizado para soluções de potência de fluido alternativas.

- Operação de 200/230 V e 400/460 V
- Construção de parafusos esféricos e de rolos de funções de projeto de alta tecnologia conduzida por motores de MP-Series (cód. cat. MPL)
- Cilindros completamente instalados ou prontos para instalar contribuem para reduções em engenharia de projeto mecânico, fiação e tempo comissionamento
- Disponíveis em montagens padrão (face frontal e munhão frontal) e configurações de montagem de pintura de grau alimentício (face frontal e manilha traseira)
- Classificação IP67 com o uso de conectores de cabos selados ecologicamente (cód. cat. 2090)
- Disponível em tamanhos de frame de 64, 83, 110 e 144 mm com força de travamento contínua de 706 a 13.122 N (de 159 a 2950 lb)

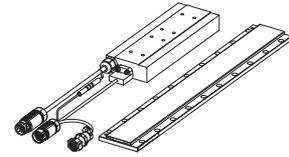


Para comparar funções ao longo das famílias de cilindros elétricos, consulte Atuadores lineares on [página 26](#).

#### Motores lineares com núcleo de ferro LDC-Series

A tecnologia de motores lineares LDC-Series fornece opções de custo otimizado para ajudá-lo a aprimorar o rendimento da máquina enquanto reduz a manutenção e o tempo parado.

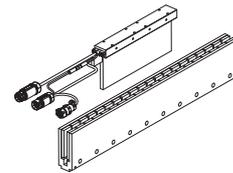
- Operação de 200/400 V e 460 VCA (LDC-Series)
- Torque de encaixe < 5% da força contínua (LDC-Series)
- Recursos de velocidade de 10 m/s (32,8 pés/s) para aumentar a produtividade da máquina
- Compatível com classificação IP65 e RoHS
- Força de travamento contínua de 74...2.882 N (17...648 lb) (LDC-Series)



#### Motores lineares sem ferro LDC-Series

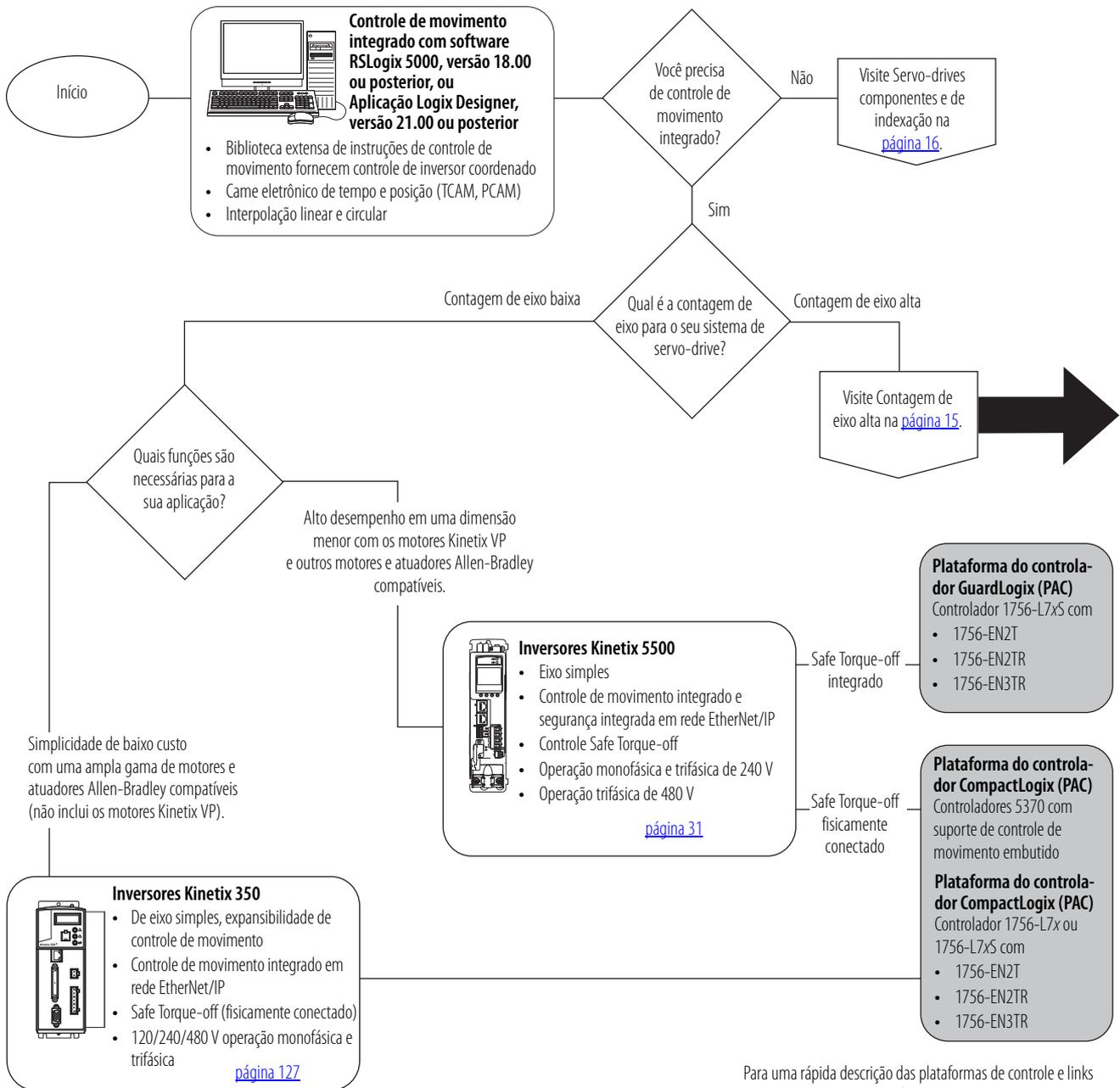
A tecnologia de motores lineares LDL-Series fornece opções de custo otimizado para ajudá-lo a aprimorar o rendimento da máquina enquanto reduz a manutenção e o tempo parado.

- Operação 230 VCA (LDL-Series)
- Tecnologia de não encaixe para controle de movimento super liso (LDL-Series)
- Recursos de velocidade de 10 m/s (32,8 pés/s) para aumentar a produtividade da máquina
- Compatível com classificação IP65 e RoHS
- Força de travamento contínua de 63 a 596 N (de 14 a 134 lb) (LDL-Series)



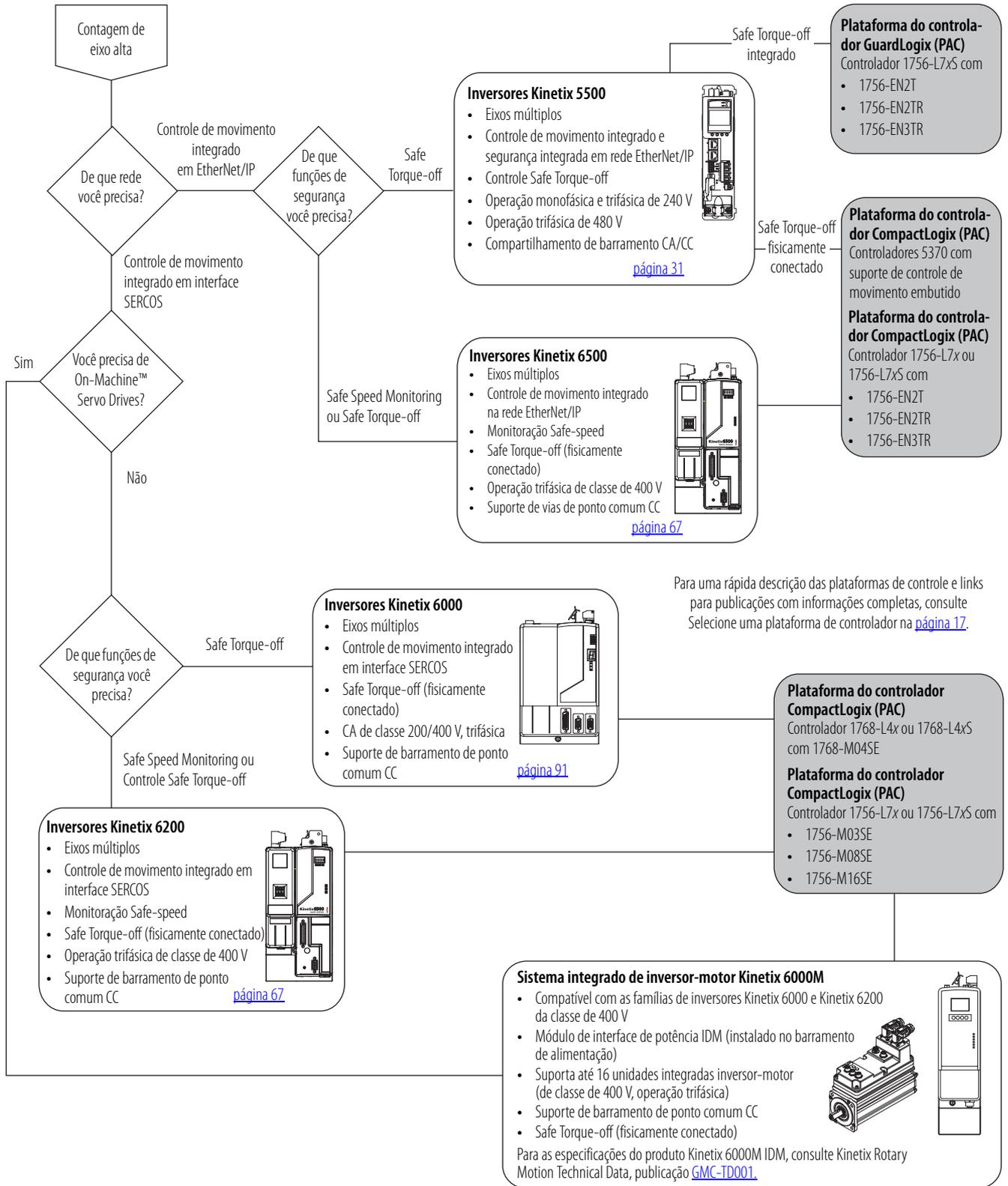
Para comparar funções ao longo das famílias de motores, consulte Servo-motores lineares on [página 25](#). Consulte Kinetix Linear Motion Technical Data, publicação [GMC-TD002](#), para especificações de produto.

## Selecione um sistema servo-drive

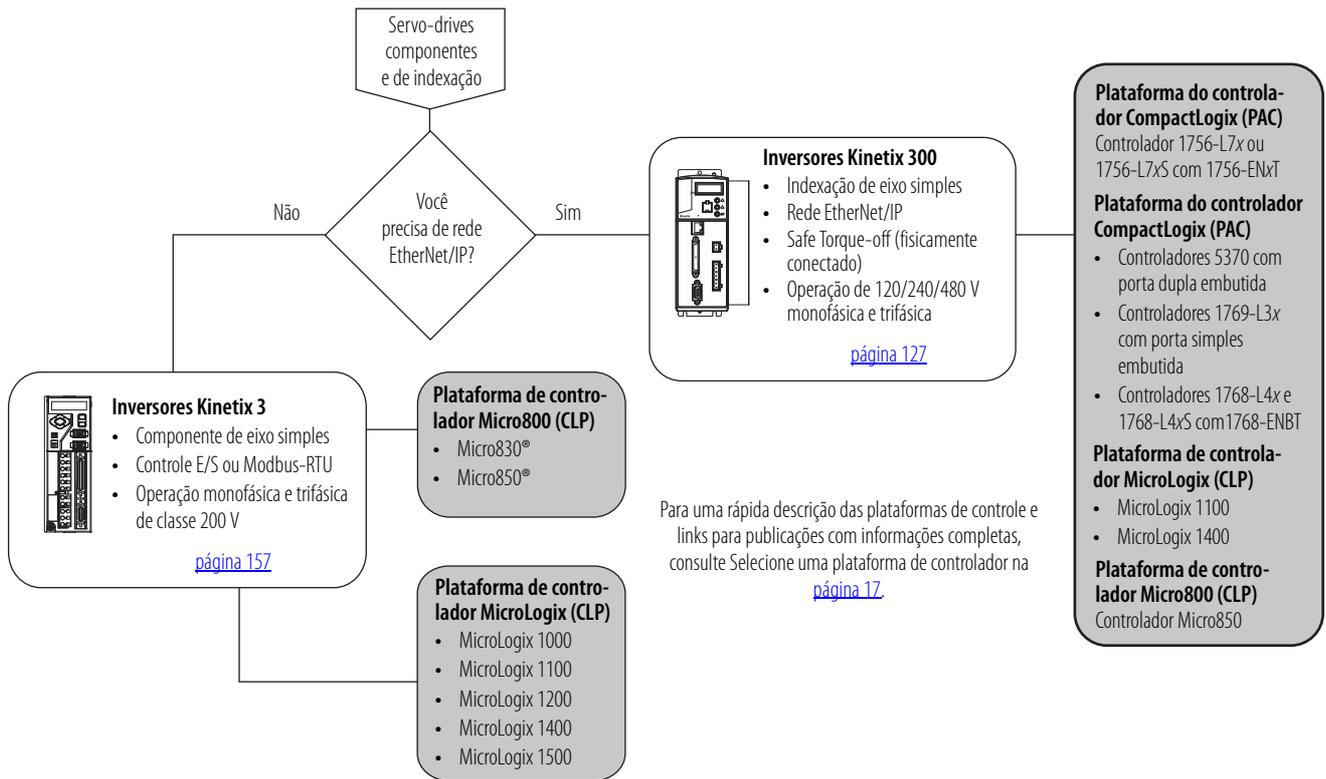


Para comparar as funções através de famílias de servo-drives, consulte Servo drives iniciando em [página 28](#). Consulte os dados técnicos de controle de movimento de servo-drive Kinetix, publicação [GMC-TD003](#), para especificações de produto.

Para produtos compatíveis de controle de movimento linear e rotativo, consulte Motores e atuadores compatíveis na [página 16](#).



Para comparar as funções através de famílias de servo-drives, consulte Servo drives iniciando em [página 28](#). Consulte os dados técnicos de controle de movimento de servo-drive Kinetix, publicação [GMC-TD003](#), para especificações de produto.



Para comparar as funções através de famílias de servo-drives, consulte Servo drives iniciando em [página 28](#). Consulte Kinetix Servo Drives Technical Data, publicação [GMC-TD003](#), para especificações de produto.

### Motores e atuadores compatíveis

Controle de movimento rotativo	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
Kinetix VP (cód. cat. VPL)	X	–	–	–	–	–	–
Kinetix VP (cód. cat. VPF)	X	–	–	–	–	–	–
Kinetix VP (cód. cat. VPS)	X	–	–	–	–	–	–
MP-Series (cód. cat. MPL)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
MP-Series (cód. cat. MPM)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
MP-Series (cód. cat. MPF)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
MP-Series (cód. cat. MPS)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
Kinetix 6000M (cód. cat. MDF)	–	–	–	X	X	–	–
RDD-Series (cód. cat. RDB)	–	X	–	X	X	–	–
TL-Series (cód. cat. TLY)	–	–	X	X <sup>(7)</sup>	X	X	X
TL-Series (cód. cat. TL)	–	–	–	–	–	–	X <sup>(8)</sup>

Controle de movimento linear	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
LDAT-Series	X <sup>(1) (6)</sup>	X <sup>(2)</sup>	–	X <sup>(2)</sup>	X <sup>(2)</sup>	X <sup>(3)</sup>	X <sup>(2)</sup>
MP-Series (cód. cat. MPAS)	X <sup>(4) (6)</sup>	X	X <sup>(4)</sup>	X	X	X	X <sup>(5)</sup>
MP-Series (cód. cat. MPMA)	X <sup>(4) (6)</sup>	X	X <sup>(4)</sup>	X	X	X	–
MP-Series (cód. cat. MPAR)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
MP-Series (cód. cat. MPAL)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	–
TL-Series (cód. cat. TLAR)	–	–	X	–	–	X	X
Núcleo de ferro LDC-Series	–	X	–	X	X	X	X
LDL-Series sem ferro	–	X	–	X	X	X	X

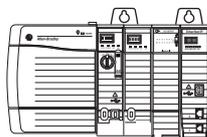
(1) Somente impulsores lineares LDAT-Sxxxxx-xDx (encoders absolutos de alta resolução).  
 (2) Somente impulsores lineares LDAT-Sxxxxx-xBx (encoders incrementais).  
 (3) Impulsores lineares LDAT-Sxxxxx-xBx (incremental) ou LDAT-Sxxxxx-xDx (absoluto de alta resolução).  
 (4) Etapas lineares apenas MP-Series (parafuso esférico).  
 (5) Etapas lineares apenas MP-Series (direct drive).  
 (6) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os motores e atuadores LDAT-Series e MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).  
 (7) Somente motores rotativos TLY-Axxxx-H (encoders incrementais).  
 (8) Somente motores rotativos TL-Axxxx-B (encoders de alta resolução).

## Selecione uma plataforma de controlador

Controladores ControlLogix, GuardLogix ou CompactLogix são necessários para controle de movimento coordenado.

### Controladores de automação programável

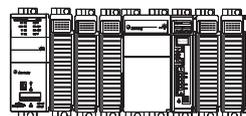
#### Plataforma do controlador ControlLogix



Os controladores de automação programáveis (PAC) ControlLogix e GuardLogix são um sistema modular capaz de lidar com as suas aplicações mais intensas. Os módulos são inseridos em slots no chassi ControlLogix.

- Chassi ControlLogix
- Controle de movimento integrado em rede EtherNet/IP
- Controladores de segurança integrados
- Controle de movimento integrado em interface SERCOS
- Indexação em rede EtherNet/IP

#### Plataforma de controlador CompactLogix

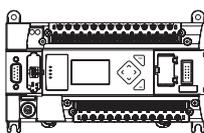


O controlador de automação programável CompactLogix (PAC) é um sistema modular que fornece um controle de custo otimizado para aplicações menores. Os módulos fecham lado-a-lado em um trilho DIN.

- Trilho DIN CompactLogix
- Controle de movimento integrado em rede EtherNet/IP
- Controladores de segurança integrados
- Controle de movimento integrado em interface SERCOS
- Indexação em rede EtherNet/IP

### Controladores lógicos programáveis

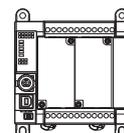
#### Plataforma de controlador MicroLogix



Os controladores lógicos programáveis MicroLogix (PLC) com sinais Modbus-RTU ou PTO fornecem soluções de controle de movimento simples com base em PLC.

- Indexação em rede EtherNet/IP
- Produção de trem de pulso (PTO)

#### Plataforma de controlador Micro800



Os controladores lógicos programáveis Micro800 (PLC) com sinais de controle E/S ou Modbus-RTU fornecem soluções de posicionamento com base em PLC com o servo-drive de componente Kinetix 3.

- Indexação em rede EtherNet/IP
- Produção de trem de pulso (PTO)

Para mais informações em plataformas de controladores e módulos de interface/rede necessários para aplicações de controle de posicionamento, consulte as publicações listadas na tabela abaixo.

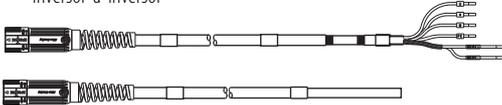
Plataforma do controlador	Recursos
ControlLogix	ControlLogix Selection Guide, publicação <a href="#">1756-SG001</a>
Módulos de comunicação EtherNet/IP	1756 ControlLogix Communication Modules Specifications, publicação <a href="#">1756-TD003</a>
Módulos de interface SERCOS	1756 ControlLogix Integrated Motion Modules Specifications, publicação <a href="#">1756-TD004</a>
Módulos servo analógicos	
CompactLogix	CompactLogix Selection Guide, publicação <a href="#">1769-SG001</a>
Módulos de interface SERCOS	1768 CompactLogix Integrated Motion Module Specifications, publicação <a href="#">1768-TD001</a>
MicroLogix	MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide, publicação <a href="#">1761-SG001</a>
Micro800	Micro800 Programmable Controllers Selection Guide, publicação <a href="#">2080-SG001</a>

Para mais informações sobre publicações técnicas disponíveis para os produtos de arquitetura integrada, consulte o manual de referência de literatura recomendada de arquitetura integrada, publicação [IASIMP-RM001](#).

## Acessórios de seleção de Servo-Drive

**Cabos de interface e motor**

- Tecnologia de cabo único para motores rotativos Kinetix VP
- Potência de motor e cabos de realimentação para o seu motor/atuador
- Cabos de interface para SERCOS e módulos de comunicação Ethernet
- Cabos de interface par controle E/S e sinais de cascata safe-off de inversor-a-inversor



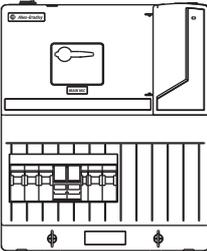
**Componentes de kits de conectores, kits de conversores e ruptura**

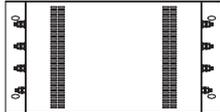
- Kits de conectores para realimentação do motor, E/S, e sinais de segurança
- Kit conversores de realimentação para Hiperface-para-DSL e EnDat para Hiperface
- Componentes de ruptura para realimentação do motor e sinais de E/S
- Componentes Safe-off para sinais safe-off em cascata de inversor-a-inversor



**Componentes de potência**

- Barramento de alimentação cód. cat. 2094, módulo shunt, ou módulo cego para inversores Kinetix 6000, Kinetix 6200, Kinetix 6500
- Módulos de interface de linha cód. cat. 2094, projetado para substituir muitos dos dispositivos de potência de entrada comum necessária para o seu sistema de servo-drive
- Filtros de linha cód. cat. 2090 CA
- Módulos shunt externos cód. cat. 2090 e 1394



Para mais informações em acessórios, consulte Motion Control Accessories Technical Data, publicação [GMC-TD004](#).

## Verifique as combinações dos sistemas e acessórios

Cada uma destas publicações se concentra em uma família de inversores e fornece os cód. cat. de acessórios de inversores necessários para um sistema típico. As tabelas e exemplos incluídos listam os cabos motor/atuador, cabos de interface, e kits de conectores necessários para o sistema. Também estão incluídas as tabelas de especificação de desempenho e curvas de torque/velocidade (controle de movimento rotativo) e curvas de força/velocidade (controle de movimento linear) para uma combinação otimizada de inversor/motor ou inversor/atuador. Use a publicação de sistemas de acionamento e a publicação de acessórios de posicionamento para completar a sua lista de materiais.

Recursos	Publicação
Guia de projeto de sistemas de acionamento Kinetix 5500	<a href="#">GMC-RM009</a>
Guias de projeto de sistemas de acionamento Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500	<a href="#">GMC-RM003</a>
Guias de projeto de sistemas de acionamento Kinetix 300 e Kinetix 350	<a href="#">GMC-RM004</a>
Guia de projeto de sistemas de acionamento Kinetix 3	<a href="#">GMC-RM005</a>
Guia de projeto de sistemas de acionamento Kinetix 2000	<a href="#">GMC-RM006</a>
Guia de projeto de sistemas de acionamento Kinetix 7000	<a href="#">GMC-RM007</a>
Guia de projeto de sistema de acionamento Ultra3000	<a href="#">GMC-RM008</a>
Dados técnicos de acessórios de controle de movimento Kinetix	<a href="#">GMC-TD004</a>

# Recursos adicionais

Estes documentos contêm informações adicionais com relação a produtos relacionados da Rockwell Automation.

Recursos	Descrição
Kinetix Rotary Motion Specifications, publicação <a href="#">GMC-TD001</a>	Especificações de produto para MP-Series (cód. cat. MPL, MPM, MPF, MPS), Kinetix 6000M (cód. cat. MDF), motores rotativos TL-Series, RDD-Series, e HPK-Series.
Kinetix Linear Motion Specifications, publicação <a href="#">GMC-TD002</a>	Especificações de produto para etapas lineares cód. cat. MPAS e MPMA, cilindros elétricos cód. cat. MPAR, MPAL, e TLAR, e motores lineares LDC-Series e LDL.
Kinetix Servo Drives Specifications, publicação <a href="#">GMC-TD003</a>	As especificações de produto para controle de movimento integrado Kinetix na rede EtherNet/IP, controle de movimento integrado em interface SERCOS, rede EtherNet/IP, e famílias de servo-drives de componentes.
Kinetix Motion Accessories Specifications, publicação <a href="#">GMC-TD004</a>	Especificações de produto para motor cód. cat. 2090 e cabos de interface, kits de conectores de baixo perfil, componentes de potência de inversor, e outros itens de acessórios servo-drive.
Kinetix 5500 Drive Systems, publicação <a href="#">GMC-RM009</a>	Guia de projeto de sistema para determinar e selecionar o módulo de inversor (específico para inversor), acessórios de potência, kit de conector, cabo de motor, e códigos de catálogo de cabo de interface para o seu inversor e sistema de controle de movimento motor/atuador. Também estão incluídas as tabelas de especificação de desempenho e curvas de torque/velocidade (controle de movimento rotativo) e curvas de força/velocidade (controle de movimento linear) para sua aplicação de controle de movimento.
Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicação <a href="#">GMC-RM003</a>	
Kinetix 3000/3500 Drive Systems Design Guide, publicação <a href="#">GMC-RM004</a>	
Kinetix 3 Drive Systems Design Guide, publicação <a href="#">GMC-RM005</a>	
Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide, publicação <a href="#">GMC-RM006</a>	
Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide, publicação <a href="#">GMC-RM007</a>	
Ultra3000 Drive Systems Design Guide, publicação <a href="#">GMC-RM008</a>	
Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Safe Speed Monitoring Servo Drives Safety Reference Manual, publicação <a href="#">2094-RM001</a>	Informações em fiação, configuração, e localização de falhas nas funções safe-speed dos seus inversores Kinetix 6200 e Kinetix 6500.
Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Safe Torque-off Servo Drives Safety Reference Manual, publicação <a href="#">2094-RM002</a>	Informações em fiação, configuração, e localização de falhas nas funções safe-torque-off dos seus inversores Kinetix 6200 e Kinetix 6500.
Kinetix Safe-off Feature Safety Reference Manual, publicação <a href="#">GMC-RM002</a>	Informações em fiação, e localização de falhas nos servo-drives Kinetix 6000 e Kinetix 7000 com a função safe-off.
System Design for Control of Electrical Noise Reference Manual, publicação <a href="#">GMC-RM001</a>	Informações, exemplos, e técnicas projetadas para minimizar falhas no sistema causadas por ruídos elétricos.
DVD de gestão de ruídos EMC, publicação GMC-SP004	
ControlLogix Selection Guide, publicação <a href="#">1756-SG001</a>	Informações para determinar quais controladores ControlLogix são adequados para a sua aplicação e as especificações de produto para ajudar a projetar um sistema ControlLogix e selecionar os componentes apropriados.
CompactLogix Selection Guide, publicação <a href="#">1769-SG001</a>	Informações para determinar quais controladores CompactLogix são adequados para a sua aplicação e as especificações de produto para ajudar a projetar um sistema CompactLogix e selecionar os componentes apropriados.
MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide, publicação <a href="#">1761-SG001</a>	Informações para determinar quais controladores MicroLogix são adequados para a sua aplicação e as especificações de produto para ajudar a selecionar os componentes apropriados.
Micro800 Programmable Controllers Selection Guide, publicação <a href="#">2080-SG001</a>	Informações para determinar quais controladores Micro800 são adequados para a sua aplicação e as especificações de produto para ajudar a selecionar os componentes apropriados.
Integrated Architecture Recommended Literature Reference Manual, publicação <a href="#">IASIMP-RM001</a>	Este documento fornece listas de publicações técnicas para produtos de arquitetura integrada. Estas listas não são inclusivas, mas elas incluem as publicações mais comumente acessadas para os produtos relacionados.
Industrial Ethernet Media Brochure, publicação <a href="#">1585-BR001</a>	Informações para determinar quais cabos Ethernet cód. cat. 1585 são adequados para a sua aplicação e as especificações de produto para ajudar a selecionar os componentes apropriados.
Download do software Motion Analyzer de <a href="http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html">http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html</a>	Ferramenta de dimensionamento abrangente usada para análise, otimização, seleção e validação do seu sistema de controle de movimento Kinetix.
Configuração Rockwell Automation e seleção de ferramentas, website <a href="http://www.ab.com">http://www.ab.com</a>	Seleção de produtos online e ferramentas de configuração do sistema, incluindo diagramas AutoCad (DXF).

Você pode visualizar ou fazer o download das publicações em <http://www.rockwellautomation.com/literature/>. Para pedir cópias impressas da documentação técnica, entre em contato com o seu distribuidor local Allen-Bradley ou representante de vendas Rockwell Automation.

Observações:

# Comparação de funções do produto

## Servo-motores rotativos

Motores rotativos (exceto TL-Series) são componentes UL reconhecidos a normas UL e CSA aplicáveis. Identificados CE para todas as diretrizes aplicáveis. Consulte <http://www.ab.com> para mais informações.

### Servo-motores Kinetix VP

Funções do motor	Kinetix VP (cód. cat. VPL) Motores de baixa inércia	Kinetix VP (cód. cat. VPF) Motores de categoria alimentícia	Kinetix VP (cód. cat. VPS) Motores de aço inoxidável
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Desenvolvidos para combinar com as taxas do inversor Kinetix 5500 para otimizar o tamanho do sistema</li> <li>Tecnologia de cabo simples</li> <li>Alto torque para relação de dimensões</li> <li>Inércia de rotor baixa</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Opções configuráveis de enrolamento, freios e realimentação do encoder</li> <li>Desenvolvidos para combinar com as taxas do inversor Kinetix 5500 para otimizar o tamanho do sistema</li> <li>Tecnologia de cabo simples</li> <li>Inércia de rotor baixa</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Especificamente projetado para ambientes higiênicos para o uso com aplicações de jatos de líquido altamente corrosivo de alta pressão</li> <li>Tecnologia de cabo simples</li> <li>Inércia de rotor baixa</li> </ul>
Funções	<ul style="list-style-type: none"> <li>Enrolamentos da classe de 200 V e 400 V</li> <li>Ímãs de terras raras de alta energia</li> <li>Furo com rosca na extremidade do eixo</li> <li>Conectores SpeedTec DIN, com deslocamento de 325°</li> <li>Dimensões de montagem padrão IEC 72-1</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cobertura de epóxi de categoria alimentícia</li> <li>Enrolamentos da classe de 200 V e 400 V</li> <li>Ímãs de terras raras de alta energia</li> <li>Furo com rosca na extremidade do eixo</li> <li>Conectores SpeedTec DIN, com deslocamento de 315°</li> <li>Dimensões de montagem padrão IEC 72-1</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Exterior cilíndrico de aço inoxidável liso, passivado, de série 300</li> <li>Em conformidade com a norma NSF/ANSI 169</li> <li>Enrolamentos da classe de 400 V</li> <li>Furo com rosca na extremidade do eixo</li> <li>Cabo estendido 5 m (16,4 pés) do motor para proteger o conector</li> <li>Dimensões de montagem padrão IEC 72-1</li> </ul>
Tipo de motor	Servo-motores síncronos CA sem escovas	Servo-motores síncronos CA sem escovas	Servo-motores síncronos CA sem escovas
Classificações ambientais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mínimo IP50, sem selo de eixo (padrão)</li> <li>IP66 com selo de eixo opcional e uso de conector de cabo selado hermeticamente</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 com selo de eixo (padrão) e uso de conector de cabo selado hermeticamente</li> <li>Graxa de categoria alimentícia no selo do eixo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 com selo de eixo (padrão) e uso de conector de cabo selado hermeticamente</li> <li>IP69K para jato de líquido do motor de 1.200 psi</li> </ul>
Torque de travamento contínuo	0,46 a 33 N•m (4 a 292 lb•pol)	0,93 a 19 N•m (8 a 172 lb•pol)	8,1 e 21,0 N•m (72 e 186 lb•pol)
Torque de travamento de pico	1,33 a 79 N•m (12 a 702 lb•pol)	2,69 a 49 N•m (24 a 430 lb•pol)	27,1 e 67,8 N•m (240 e 600 lb•pol)
Velocidade classificada	Até 8.000 rpm	Até 8.000 rpm	3.000 rpm
Saída classificada de motor	0,19 a 5,55 kW (0,25 a 7,44 Hp)	0,34 a 4,18 kW (0,46 a 5,60 Hp)	1,4 a 3,3 kW (1,9 a 4,4 Hp)
Opções de realimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Posição absoluta multivoltas, de alta resolução</li> <li>Posição absoluta de volta única, de alta resolução</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Posição absoluta multivoltas, de alta resolução</li> <li>Posição absoluta de volta única, de alta resolução</li> </ul>	Posição absoluta multivoltas, de alta resolução
Opções de motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freio de 24 Vcc</li> <li>Kit de selo de eixo</li> <li>Eixo sem chave (tamanho de carcaça limitado)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freio de 24 Vcc</li> <li>Kit de selo de eixo</li> <li>Kit de pressão de ar positivo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kit de selo de eixo com retentor</li> <li>Kit de pressão de ar positivo</li> </ul>
Inversores compatíveis	Kinetix 5500	Kinetix 5500	Kinetix 5500
Aplicações típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Empacotamento</li> <li>Conversão</li> <li>Manuseio de materiais</li> <li>Montagem eletrônica</li> <li>Automotivo</li> <li>Conformação de metal</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Empacotamento de alimentos</li> <li>Preenchimento volumétrico</li> <li>Folha, preenchimento, selo</li> <li>Manuseio de alimentos</li> <li>Para aplicações de carnes e aves, são recomendados os motores de aço inoxidável Kinetix VP</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Carnes e aves</li> <li>Fatiamento de alimentos e preenchimento</li> <li>Manuseio de alimentos não processados</li> <li>Processamento</li> <li>Ciências biológicas</li> <li>Produto de consumo</li> </ul>

**Sistema integrado de inversor-motor Kinetix 6000M**

Funções do motor	MDF-SB1003P		MDF-SB1153H		MDF-SB1304F	
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Combina os servo-motores confiáveis de alto desempenho MP-Series e os servo-drives Kinetix 6000</li> <li>• Compatível com os sistemas de acionamento Kinetix 6000 e Kinetix 6200 da classe de 400 V</li> <li>• Capacidade integrada SIL2/PLD de safe torque-off</li> <li>• As dimensões do eixo e dos flanges de montagem do motor são as mesmas dos motores MP-Series</li> <li>• Inércia de rotor baixa</li> </ul>					
Funções	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Até 4 módulos Kinetix 6000M IPIM em um único barramento de alimentação 2094.</li> <li>• Até 16 unidades integradas inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M se conectam a um único módulo IPIM</li> <li>• Tinta de categoria alimentícia em conformidade com USDA</li> <li>• Conectores de cabo híbridos com rotação de 180°</li> </ul>					
Tipo de motor	Servo-motores síncronos CA sem escovas					
Classificação ambiental	<ul style="list-style-type: none"> <li>• IP66 com selo de eixo (padrão) e uso de conectores de cabo selados hermeticamente</li> <li>• Graxa de categoria alimentícia no selo do eixo</li> </ul>					
Entradas digitais	Cada unidade IDM inclui estas entradas digitais: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Início, ultrapassagem ±</li> <li>• Registro de alta velocidade (2/eixo)</li> </ul> O módulo IPIM inclui habilitação de entrada digital (para todas as unidades IDM conectadas ao módulo IPIM)					
Torque contínuo	3,0 (26,5)		4,8 (42,5)		7,25 (64,2)	
Torque de pico	10,5 (92,9)		18,5 (164)		21,75 (192)	
Velocidade	3.000 rpm		3.500 rpm		5.000 rpm	
Saída classificada de motor	1,10 kW (sem freio)	1,02 kW (freio)	1,15 kW (sem freio)	1,0 kW (freio)	1,39 kW (sem freio)	1,24 kW (freio)
Opção de realimentação	Encoder de posição absoluta multivoltas de alta resolução					
Opções de motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Freio de suporte</li> <li>• Kit de selo de eixo</li> <li>• Kit de pressão de ar positivo</li> </ul>					
Servo-drives compatíveis	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Inversores Kinetix 6200 (classe de 400 V)</li> <li>• Inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)</li> </ul>					
Aplicações típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Empacotamento de alimentos</li> <li>• Preenchimento volumétrico</li> <li>• Folha, preenchimento, selo</li> <li>• Manuseio de alimentos</li> <li>• Para aplicações de carnes e aves, os motores de aço inoxidável MP-Series são recomendados</li> </ul>					

Servo-Motores MP-Series

Funções do motor	MP-Series (cód. cat. MPL) Motores de baixa inércia	MP-Series (cód. cat. MPM) Motores de média inércia	MP-Series (cód. cat. MPF) Motores de categoria alimentícia	MP-Series (cód. cat. MPS) Motores de aço inoxidável
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alto torque para relação de dimensões</li> <li>Tecnologia de motor inteligente</li> <li>Inércia de rotor baixa</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alto torque para relação de dimensões</li> <li>Tecnologia de motor inteligente</li> <li>Inércia de rotor média</li> <li>Migração fácil de motores 1326AB</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Opções configuráveis de enrolamento, freios e realimentação do encoder</li> <li>Inércia de rotor baixa</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Especificamente projetado para ambientes higiênicos para o uso com aplicações de jatos de líquido altamente corrosivo de alta pressão</li> <li>Inércia de rotor baixa</li> </ul>
Funções	<ul style="list-style-type: none"> <li>Enrolamentos de 230 V e 460 V</li> <li>Ímãs de terras raras de alta energia</li> <li>Furo com rosca na extremidade do eixo</li> <li>Conectores DIN, com deslocamento de 180°</li> <li>Dimensões de montagem padrão IEC 72-1</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Enrolamentos de 230 V e 460 V</li> <li>Opções de velocidade de múltiplos enrolamentos</li> <li>Ímãs de terras raras de alta energia</li> <li>Furo com rosca na extremidade do eixo</li> <li>Conectores DIN, com deslocamento de 180°</li> <li>Dimensões de montagem padrão IEC 72-1</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cobertura de epóxi de categoria alimentícia</li> <li>Enrolamentos de 230 V e 460 V</li> <li>Furo com rosca na extremidade do eixo</li> <li>Conectores DIN com deslocamento de 180° e prontos para SpeedTec</li> <li>Dimensões de montagem padrão IEC 72-1</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Exterior cilíndrico de aço inoxidável liso, passivado, de série 300</li> <li>Certificado e listado na norma 169 de padrão NSF/ANSI</li> <li>Enrolamentos de 230 V e 460 V</li> <li>Furo com rosca da extremidade do eixo</li> <li>Extensões de cabo, 3 m (9,8 pés)</li> <li>Dimensões de montagem padrão IEC 72-1</li> </ul>
Tipo de motor	Servo-motores síncronos CA sem escovas			
Classificações ambientais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mínimo IP50, sem selo de eixo (padrão)</li> <li>IP66 com selo de eixo opcional e uso de conectores de cabo selados hermeticamente.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mínimo IP50, sem selo de eixo (padrão).</li> <li>IP67 com selo de eixo opcional e uso de conectores de cabo selados hermeticamente.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 com selo de eixo (padrão) e uso de conectores de cabo selados hermeticamente.</li> <li>Graxa de categoria alimentícia no selo do eixo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 com selo de eixo (padrão) e uso de conectores de cabo selados hermeticamente.</li> <li>IP69K para jato de líquido do motor de 1.200 psi</li> </ul>
Torque contínuo	0,26 a 163 N·m (2,3 a 1440 lb·pol)	2,18 a 62,8 N·m (19,3 a 556 lb·pol)	1,6 a 19,4 N·m (14 a 172 lb·pol)	3,6 a 21,5 N·m (32 a 190 lb·pol)
Torque de pico	0,74 a 278 N·m (6,6 a 2.460 lb·pol)	6,6 a 154,2 N·m (58 a 1.365 lb·pol)	3,61 a 48,6 N·m (32 a 430 lb·pol)	11,1 a 98 N·m (67,8 a 600 lb·pol)
Velocidade	Até 8.000 rpm	Até 7.000 rpm	Até 5.000 rpm	3.000 e 5.000 rpm
Saída classificada de motor	0,16 a 18,6 kW	0,75 a 7,50 kW	0,73 a 4,1 kW	1,3 a 3,5 kW
Opções de realimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Posição absoluta multivoltas, de alta resolução</li> <li>Posição absoluta de volta única, de alta resolução</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Posição absoluta multivoltas, de alta resolução</li> <li>Posição absoluta de volta única, de alta resolução</li> <li>Resolver</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Posição absoluta multivoltas, de alta resolução</li> <li>Posição absoluta de volta única, de alta resolução</li> </ul>	
Opções de motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freio de 24 Vcc</li> <li>Kit de selo de eixo</li> <li>Eixo sem chave (tamanho de carcaça limitado)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freio de 24 Vcc</li> <li>Kit de selo de eixo</li> <li>Kit de pressão de ar positivo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freio de 24 Vcc</li> <li>Kit de selo de eixo</li> <li>Kit de pressão de ar positivo</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freio de 24 Vcc</li> <li>Kit de selo de eixo com retentor</li> <li>Kit de pressão de ar positivo</li> </ul>
Inversores compatíveis <sup>(1)</sup> <sup>(2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/Kinetix 6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 7000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> <li>PowerFlex® 755</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/Kinetix 6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	
Aplicações típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Empacotamento</li> <li>Conversão</li> <li>Manuseio de materiais</li> <li>Montagem eletrônica</li> <li>Automotivo</li> <li>Conformação de metal</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Impressão</li> <li>Manuseio de rede</li> <li>Conversão</li> <li>Automotivo</li> <li>Conformação de metal</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Empacotamento de alimentos</li> <li>Preenchimento volumétrico</li> <li>Folha, preenchimento, selo</li> <li>Manuseio de alimentos</li> <li>Para aplicações de carnes e aves, os motores de aço inoxidável MP-Series são recomendados</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Carnes e aves</li> <li>Fatiamento de alimentos e preenchimento</li> <li>Manuseio de alimentos não processados</li> <li>Processamento</li> <li>Ciências biológicas</li> <li>Produto de consumo</li> </ul>

(1) Para especificações dos inversores Kinetix 2000 e Ultra3000, consulte Recursos adicionais na [página 19](#) para links em publicações de dados técnicos e guias de projeto aplicáveis.

(2) Para especificações do inversor PowerFlex 755, consulte o Guia de seleção de inversores de baixa tensão PowerFlex, publicação [PFLEX-SG002](#).

(3) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os motores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Servo-motores DirectDrive RDD-Series

Funções do motor	Motores RDD-Series
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tecnologia de motor inteligente</li> <li>Acoplamento direto à carga</li> <li>Configurações alojadas sem rolamentos</li> </ul>
Funções	<ul style="list-style-type: none"> <li>Enrolamentos de 460 V</li> <li>Opções de velocidade de múltiplos enrolamentos</li> <li>Conectores DIN com deslocamento de 180° e prontos para SpeedTec</li> <li>Dimensões de montagem padrão IEC 72-1</li> </ul>
Tipo de motor	Servo-motor rotativo de inversor direto
Classificação ambiental	IP65 com uso de conectores de cabo selados hermeticamente
Torque contínuo	32,7 a 426 N•m (289 a 3770 lb•pol)
Torque de pico	86,5 a 1.050 N•m (766 a 9293 lb•pol)
Velocidade	Velocidade nominal entre 177 a 1.836 rpm
Saída classificada de motor	1,97 a 8,69 kW
Opções de realimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Heidenhain EnDat 2.2 multivoltas de alta resolução</li> <li>Heidenhain EnDat 2.2 de volta única de alta resolução</li> </ul>
Opções de motor	N/A
Inversores compatíveis <sup>(1) (2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 7000</li> <li>PowerFlex 755</li> </ul>
Aplicações típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Use para recolocar redução de engrenagem mecânica (caixas de engrenagem, correias e polias)</li> <li>Restrições de espaço apertadas</li> <li>Eixo com necessidades de alta-alimentação e alto desempenho</li> </ul>

(1) Para especificações de inversor Kinetix 7000, consulte Recursos adicionais na [página 19](#) para links em publicações de dados técnicos e guias de projeto aplicáveis.

(2) Para especificações do inversor PowerFlex 755, consulte o Guia de seleção de inversores de baixa tensão PowerFlex, publicação [PFLX-SG002](#).

### Servo-motores de baixa inércia TL-Series

Funções do motor	Motores de TL-Series (cód. cat. TL e TLY)
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tamanho compacto, alta densidade de torque</li> <li>Tamanhos de carcaça métrica e NEMA</li> <li>Tecnologia de motor inteligente</li> <li>Inércia de rotor baixa</li> </ul>
Funções	<ul style="list-style-type: none"> <li>Enrolamentos de 230 V</li> <li>Ímãs de terras raras de alta energia</li> <li>Extensões de cabo, 1 m (3,2 pés)</li> <li>Comunicação serial de 17 bits</li> </ul>
Tipo de motor	Servo-motores síncronos CA sem escovas
Classificação ambiental	IP65 com selo de eixo opcional
Torque contínuo	0,086 a 5,42 N•m (0,76 a 48 lb•pol)
Torque de pico	0,22 a 13 N•m (1,94 a 115 lb•pol)
Velocidade	4.500, 5.000 e 6.000 rpm
Saída classificada de motor	0,037 a 2,0 kW
Opções de realimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Posição absoluta multivoltas, de alta resolução (energia de apoio por bateria)</li> <li>Adicionais (contagem 2000)</li> </ul>
Opções de motor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Freio de 24 Vcc</li> <li>Kit de selo de eixo</li> </ul>
Inversores compatíveis <sup>(1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000 (cód. cat. TLY)</li> <li>Kinetix 300/350 (cód. cat. TLY)</li> <li>Kinetix 3 (cód. cat. TL e TLY)</li> <li>Kinetix 2000 (cód. cat. TLY)</li> <li>Ultra3000 (cód. cat. TLY)</li> </ul>
Aplicações típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Robótica</li> <li>Manuseio de materiais</li> <li>Tabelas X-Y</li> <li>Máquinas especializadas</li> <li>Produção de semicondutores</li> <li>Equipamento médico/de laboratório</li> <li>Máquinas de embalagem leves</li> <li>Máquinas de escritório</li> </ul>

(1) Para especificações dos inversores Kinetix 2000 e Ultra3000, consulte Recursos adicionais na [página 19](#) para links em publicações de dados técnicos e guias de projeto aplicáveis.

# Servo-motores lineares

Motores lineares são componentes UL reconhecidos às normas UL e CSA aplicáveis. Identificados CE para todas as diretrizes aplicáveis. Consulte <http://www.ab.com> para mais informações.

## Servo-motores lineares LDC-Series e LDL-Series

Funções do motor linear	Servo-motores lineares LDC-Series	Servo-motores lineares LDL-Series
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alta taxa entre força de impulso e custo, para soluções menos onerosas</li> <li>Torque de encaixe &lt; 5% da força contínua</li> <li>Operação 230/400 e 460 Vca</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tecnologia de não encaixe para controle de movimento supersuave</li> <li>Atração não magnética entre a bobina e o canal magnético permite o uso de mancais lineares menores, mais baratos</li> <li>Sem campo magnético externo para blindar em aplicações sensíveis ao magnetismo</li> <li>Operação 230 Vca</li> </ul>
Funções	<ul style="list-style-type: none"> <li>Recursos de velocidade de 10 m/s (32,8 pés/s) para aumentar a produtividade da máquina</li> <li>Tecnologia DirectDrive para receptividade servo extrema</li> <li>Sem peças de desgaste para aumentar a produtividade da máquina através de menos manutenção e substituição</li> <li>Conectores de motor padrão MP-Series de alimentação e realimentação para combinar facilmente com extensões Allen-Bradley e cabos flex</li> </ul>	
Tipo de motor	Bobina de núcleo de ferro e trilha magnética	Bobina sem ferro e canal magnético
Classificação ambiental	Compatível com IP65 e RoHS	
Forças contínuas	74 a 2.882 N (17 a 648 lb)	63 a 596 N (14 a 134 lb)
Forças de pico	188 a 5.246 N (42 a 1179 lb)	209 a 1.977 N (47 a 444 lb)
Velocidade de pico	10 m/s (32,8 pés/s)	10 m/s (32,8 pés/s)
Torque de encaixe	< 5% da força contínua	Zero
Acessórios instaláveis no campo	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pratos de resfriamento</li> <li>Kit de conexão de anteparo</li> <li>Kit de conexão do encoder</li> <li>Sensor Hall para bobina conectorizada</li> <li>Sensor Hall para bobina da saída</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kit de conexão de anteparo</li> <li>Kit de conexão do encoder</li> <li>Sensor Hall para bobina conectorizada</li> <li>Sensor Hall para bobina da saída</li> </ul>
Inversores compatíveis <sup>(1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>
Aplicações típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Máquinas de preenchimento de folha e de embalagem</li> <li>Suportes em formato grande (coleta e controle de movimento, traçado e paletização)</li> <li>Manuseio de materiais (porta-paletas e vidro laminado)</li> <li>Máquinas de corte a plasma, laser e jato de água</li> <li>Máquinas ferramenta</li> <li>Máquina de remoção</li> <li>Máquinas de coordenação de medição</li> <li>Roteadores de formato grande</li> <li>Impressoras de formato grande (eixo de etapa)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Corte, manuseio e identificação de wafer</li> <li>Máquina de impressão computador ao prato</li> <li>Impressão de formato grande (eixo de cabeçote de impressão)</li> <li>Traçado de painel solar e plano (eixo de traçagem de cabeçote)</li> <li>Eixo requerendo velocidade constante e suave</li> </ul>

(1) Para especificações dos inversores Kinetix 2000 e Ultra3000, consulte Recursos adicionais na [página 19](#) para links em publicações de dados técnicos e guias de projeto aplicáveis.

# Atuadores lineares

Atuadores são componentes UL reconhecidos às normas UL e CSA aplicáveis e identificados CE para todas as diretrizes aplicáveis. Consulte <http://www.ab.com> para mais informações.

## Atuadores lineares integrados

Funções de atuador	MP-Series (cód. cat. MPAS) Etapas lineares integradas	MP-Series (cód. cat. MPMA) Etapas lineares com eixos múltiplos integrados	LDAT-Series Impulsores lineares integrados
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Etapas lineares robustas com motor linear DirectDrive integrados ou parafuso esférico com servo-motor MP-Series</li> <li>Disponível em três tamanhos de carcaça (largura da base) para acomodar uma variedade de especificações de carga para automação geral</li> <li>Tecnologia de motor inteligente (parafuso esférico)</li> <li>Velocidade linear muito alta (direct drive)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alinhamento fora da caixa de segundos de 30 arcos elétricos</li> <li>Gestão de cabo de troca rápida para substituição de campo para facilidade de manutenção</li> <li>Guias lineares tipo bola enclausurada que mantêm a lubrificação para uma vida mais longa do mancal e fornecimento de níveis de ruído menores</li> <li>Encoders absolutos no eixo de parafuso elétrico e encoders incrementais em eixo de motor linear direct-drive</li> <li>Conectores de alimentação e realimentação do motor MP-Series para conexão a cabos e inversores de extensão Allen-Bradley</li> <li>Furos de acesso para fácil lubrificação</li> </ul>	<p>Atuadores lineares de núcleo de ferro precisos e de alta velocidade com um guia linear incorporado. Como uma solução pré-fabricada, os impulsores lineares integrados podem auxiliar:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Na redução do tempo de engenharia, projeto e documentação</li> <li>Na diminuição da quantidade de mecanismos e componentes necessários para construir uma solução customizada</li> <li>Na redução do tempo para instalar o eixo em uma máquina</li> <li>No aumento da confiabilidade por causa da tecnologia de inversor direto com guia linear simples, item de desgaste simples, mancais selados lineares e eliminação de itens de desgaste com a conversão do movimento linear a rotativo</li> </ul>
Funções	<ul style="list-style-type: none"> <li>Operação 200/230 V e 400/460 V (somente operação 230 V para tamanho de frame direct-drive 150 mm)</li> <li>Ímãs de terras raras de alta energia</li> <li>Conectores para aplicação pesada</li> <li>Operação sem limite e chave de posição inicial</li> <li>Carro e projeto de montagem permite o tamanho de carcaça de 200 mm e 250 mm para ser empilhado</li> <li>Conectores de alimentação e realimentação do motor MP-Series</li> <li>Kit opcional de ar de purga para proteção adicional contra a entrada de substâncias estranhas</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Mancal linear integrado oferece a possibilidade de carregar uma carga sem precisar montar e alinhar mancais externos</li> <li>Cobertura de tira otimizada para uma maior proteção do mancal em ambientes desfavoráveis</li> <li>Múltiplas superfícies e métodos de montagem para facilidade de montagem em sua máquina</li> <li>Acopla-se diretamente ao item que precisa ser movido</li> </ul>
Tipo de atuador	<ul style="list-style-type: none"> <li>Etapas linear direct-drive</li> <li>Etapas linear de inversor de parafuso esférico</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Impulsores lineares direct-drive</li> <li>Tamanhos de frame de 30, 50, 75, 100 e 150 mm</li> </ul>
Classificação ambiental	Sistema único de selo de tira de vida longa, fornece classificação ambiental IP30 para prevenir que detritos, maiores que 2,5 mm (0,1 pol.) de diâmetro, entrem no estágio linear		IP30 (com opção de cobertura de tira)
Forças contínuas	83 a 521 N (19 a 117 lb)		81 a 1997 N (18 a 449 lb)
Forças de pico	312 a 1.212 N (70 a 273 lb)		168 a 5469 N (38 a 1229 lb)
Velocidades de pico	200 a 5.000 mm/s (7,9 a 196,9 pol/s)		Até 5 m/s (16 pés/s), e aceleração de 49 m/s <sup>2</sup> (160 pés/s <sup>2</sup> ) padrão.
Comprimentos do lançamento <sup>(1)</sup>	120 a 1.940 mm (4,7 a 76,4 pol.)		100 a 900 mm (4,0 a 35,0 pol.)
Opções de realimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Posição absoluta multivolts, de alta resolução (parafuso esférico)</li> <li>Encoder linear magnético incremental com resolução de 5 micron (direct drive)</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Resolução de 5 µm incremental, de escala magnética</li> <li>Escala magnética absoluta, Hiperface, compatível somente com servo-drives Kinetix 300</li> </ul>
Acessórios instaláveis no campo	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kit de substituição de módulo de trilha de cabo</li> <li>Kit de substituição de selo de tira</li> <li>Tampa superior</li> <li>Tampa lateral</li> <li>Acoplamento</li> <li>Kit de porca T (pacote com 10)</li> <li>Kit de clip Toe (pacote com 10)</li> <li>Kit de pistola de graxa</li> <li>Cartucho de substituição de graxa</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kit de substituição de módulo de trilha de cabo</li> <li>Kits de substituição de selo de tira</li> <li>Kits de tampas superiores (apenas para eixo Y ou Z)</li> <li>Kits de tampas laterais</li> <li>Kits de acoplamento (apenas para eixo Y ou Z)</li> <li>Kit de porca Tee (pacote com 10)</li> <li>Kit de barra de porca Tee</li> <li>Kit de pistola de graxa</li> <li>Cartucho de substituição de graxa</li> <li>Servo-motor rotativo (apenas para eixo Y ou Z)</li> </ul>	<p>Anexos de montagem:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Montagem do pé</li> <li>Flange de manilha (macho)</li> <li>Flange de rotação de manilha (fêmea)</li> </ul> <p>Anexos da extremidade com dispositivo corredeiro:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Kit de olho de rolete</li> <li>Kit de manilha de rolete</li> <li>Kit de acoplador de rolete</li> <li>Suporte de fixação de carga útil horizontal</li> <li>Kit de contrapeso</li> </ul>
Inversores compatíveis <sup>(2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 (somente parafuso de esferas) <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 300 (parafuso de esferas e direct-drive)</li> <li>Kinetix 350 (somente parafuso de esferas)</li> <li>Kinetix 3 (somente direct-drive)</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 (somente parafuso de esferas) <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 300 (parafuso de esferas e direct-drive)</li> <li>Kinetix 350 (somente parafuso de esferas)</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6000 e Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 300</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>
Aplicações típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Montagem eletrônica</li> <li>Coleta e controle de movimento</li> <li>Robôs</li> <li>Inspeção</li> <li>Rotuladora</li> <li>Dispensador</li> <li>Micro-vetor</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Manuseio de materiais</li> <li>Coleta e controle de movimento</li> <li>Dispensador</li> <li>Varredura</li> <li>Contorno</li> <li>Contoring</li> <li>Remoção de formato Flying</li> </ul>	<p>Aplicações que atualmente usam um atuador de correia de projeto customizado ou dispositivo de ligação que converte o movimento rotativo em linear, inclusive encaixotadores, empilhadores, moldes de caixas e bandejas, abastecimentos dentro-fora, comutadores, ejetores, portas pendentes e transportadores horizontais.</p>

(1) Aplicável aos estágios lineares de cód. cat. MPAS. Nem todos os comprimentos de lançamento cód. cat. MPAS (percursos) estão disponíveis com os estágios lineares de eixos múltiplos cód. cat. MPMA.

(2) Para especificações dos inversores Kinetix 2000 e Ultra3000, consulte Recursos adicionais na [página 19](#) para links em publicações de dados técnicos e guias de projeto aplicáveis.

(3) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os impulsores lineares LDAT-Series exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

## Cilindros elétricos TL-Series e MP

Funções de atuador	TL-Series (cód. cat. TLAR) Cilindros elétricos	MP-Series (cód. cat. MPAR) Cilindros elétricos	MPSeries (cód. cat. MPAI) Cilindros elétricos para aplicação pesada
Características principais	Construção de parafuso de esferas de funções de projeto de alta tecnologia conduzida por servo-motores de TL-Series (cód. cat. TLY)	Construção de parafuso de esferas de funções de projeto de alta tecnologia conduzida por servo-motores de MP-Series (cód. cat. MPL)	<ul style="list-style-type: none"> <li>Construção de parafuso de esferas e de rolos de funções de projeto de alta tecnologia conduzida por servo-motores de MP-Series (cód. cat. MPL)</li> <li>Instalação de flange frontal, de munhão frontal, e cilindros de instalação de manilha traseira</li> <li>Opção de grau alimentício (pintura) com cobertura epóxi e torquímetros e acessórios de aço inoxidável resistentes à corrosão</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cilindros completamente instalados ou prontos para instalar contribuem para reduções em engenharia de projeto mecânico, fiação e tempo comissionamento</li> <li>Tecnologia de motor inteligente</li> <li>Velocidades lineares muito altas</li> </ul>		
Funções	<ul style="list-style-type: none"> <li>Operação de 200/230 V</li> <li>Opções de realimentação absoluta, de alta resolução consistente com servo-motores de TL-Series (cód. cat. TLY)</li> <li>Conectores de alimentação e realimentação do motor TL-Series</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Operação de 200/230 V e 400/460 V</li> <li>Opções de realimentação absoluta, de alta resolução consistente com servo-motores de MP-Series</li> <li>Conectores de alimentação e realimentação do motor MP-Series</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Classificado por 100% de ciclo de trabalho e projetado para desempenho repetível e reproduzível sobre a vida de operação do atuador</li> <li>A realimentação absoluta permite a operação sem limite e chave de posição inicial</li> <li>Sem necessidade de tubulação, sistema de válvulas, suprimento de ar ou água</li> </ul>		
	Tamanhos de carcaça de classe pneumática ISO 15552 de 32, 40, e 63 mm		Tamanhos de frame de 64, 83, 110 e 144 mm
Tipo de atuador	Cilindros elétricos conduzidos por parafuso de esferas		Cilindros elétricos de parafuso de esferas e de rolo
Classificação ambiental	IP40 (unidade completa) inclui canal de selamento com extremidade de rolete e respirador	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP40 (unidade completa) inclui canal de selamento com extremidade de rolete e respirador</li> <li>IP66 para componentes eletrônicos com o uso de conectores de cabo selados hermeticamente (cód. cat. 2090)</li> </ul>	IP66 e IP67 com o uso de conectores a cabo selados hermeticamente (cód. cat. 2090)
Força de travamento contínua	240 a 2.000 N (54 a 450 lb)		706 a 13.122 N (159 a 2950 lb)
Força de alimentação Máx	300 a 2.500 N (67 a 562 lb)		1446 a 14.679 N (325 a 3300 lb)
Velocidades de pico	0,15 a 1,0 m/s (5,9 a 39,4 pol/s)		176 a 610 mm/s (6,9 a 24,0 pol/s)
Comprimentos do lançamento <sup>(1)</sup>	100 a 800 mm (4,0 a 32,0 pol.)		076, 150, 300, 450 mm (3,0, 6,0, 12,0, 18,0 pol.)
Equipamento opcional	Freios de suporte de 24 Vcc		Freios de suporte de 24 Vcc
Acessórios instaláveis no campo	<ul style="list-style-type: none"> <li>Montagem do pé</li> <li>Montagem da flange</li> <li>Kit de montagem do munhão</li> <li>Suporte de munhões</li> <li>Anexos de montagem (pé de manilha, pé de manilha de ângulo reto)</li> <li>Anexos de rolete de pistão (olho de rolete, manilha de rolete, acoplador de rolete, peça de acoplamento)</li> <li>Roleta guia</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Pratos de montagem</li> <li>Montagem de flange frontal</li> <li>Montagem de manilha traseira</li> <li>Anexo de extremidade de rolete (olho de rolete, manilha de rolete)</li> <li>Opção anti-rotação</li> </ul>
Inversores compatíveis <sup>(2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500 <sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	
Aplicações típicas	<ul style="list-style-type: none"> <li>Manuseio de materiais (carga, descarga, elevadores, coleta e controle de movimento, comutadores, transferências, pórticos)</li> <li>Preenchimento volumétrico e controle de processo (guias de rede, válvula, boca, carrinho e controle de movimento do gate)</li> <li>Fabricação (ajustes para recuo da máquina e ferramentas de remoção, alinhamento do trabalho)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Peças de puxar, empurrar, ejetar, prensar ou grampear</li> <li>Empacotamento (produtos de consumo, automotivos, médicos)</li> <li>Montagem eletrônica</li> <li>Sistemas de inserção</li> <li>Equipamento de inspeção e teste</li> </ul>	

(1) Nem todos os comprimentos de lançamento (percursos) estão disponíveis com todos os tamanhos de carcaça.

(2) Para especificações dos inversores Kinetix 2000 e Ultra3000, consulte Recursos adicionais na [página 19](#) para links em publicações de dados técnicos e guias de projeto aplicáveis.

(3) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os cilindros elétricos MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

# Servo drives

Servo-drives têm compatibilidade CE e são listados UL para as normas de segurança dos EUA e Canadá. Consulte <http://www.ab.com> para mais informações.

## Servo-drives com controle de movimento integrado na rede EtherNet/IP

Funções dos inversores	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Alto desempenho em uma dimensão menor e densidade de potência otimizada</li> <li>Cabo de motor único que inclui condutores de freio, realimentação e energia com conector SpeedTec</li> <li>Dispositivo de realimentação digital fornece informações em tempo real do desempenho do motor aos circuitos de controle</li> <li>Capacidade de operar motores de indução e servo-motores</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Eixos múltiplos</li> <li>Vias de ponto comum</li> <li>Projeto modular</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Eixo simples, controle de movimento integrado, otimizado para contagem de eixo baixo</li> <li>É compatível com o conjunto completo de comando de controle de movimento</li> <li>Os modelos de entrada de 120 V controlam motores de 240 V com velocidade total (códigos de catálogo 2097-V31PRx)</li> <li>Módulos de entrada monofásicos de 240 V incluem filtro de linha CA integrado (códigos de catálogo 2097-V32PRx)</li> <li>Módulo de memória para substituição de equipamento automático (ADR)</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Controle de movimento integrado em rede EtherNet/IP</li> <li>Segurança integrada em rede EtherNet/IP</li> </ul>	Controle de movimento integrado em rede EtherNet/IP	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Controle de safe torque-off (STO), certificado TÜV</li> <li>2198-Hxxx-ERS: Fisicamente conectado STO, PLD, Cat 3; SIL CL2</li> <li>2198-Hxxx-ERS2: Integrado STO, PLe, Cat 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Monitoração Safe-speed</li> <li>Controle Safe Torque-off</li> <li>Certificado TÜV PLe, Categoria 4; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Controle Safe Torque-off</li> <li>Certificado TÜV PLD, Categoria 3; SIL CL2</li> </ul>
Configuração de inversor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Operação de eixo simples para simplicidade de baixo custo</li> <li>Configurações de compartilhamento de barramento multi-eixo</li> </ul>	Eixos 1 a 8 em barramento de alimentação cód. cat. 2094	Eixo simples
Tensão de entrada	195 a 264 Vca, monofásico 195 a 264 Vca, trifásico 324 a 528 Vca, trifásico	324 a 528 Vca, Trifásico (classe de 400 V)	<ul style="list-style-type: none"> <li>120/240 Vca, monofásico</li> <li>240 Vca, trifásico</li> <li>480 Vca, trifásico</li> </ul>
Tensão de entrada seguidor de barramento de ponto comum	276 a 747 Vcc	458 a 747 Vcc (classe de 400 V)	N/A
Potência de saída contínua (inversor)	0,2 a 1,0 kW (195 a 264 V, entrada monofásica) 0,3 a 7,2 kW (195 a 264 V, entrada trifásica) 0,6 a 14,6 kW (324 a 528 V, entrada trifásica)	1,8 a 22 kW (classe de 400 V)	0,4 a 1,7 kW (entrada monofásica) 0,5 a 3,0 kW (entrada monofásica ou trifásica) 1,0 a 3,0 kW (entrada trifásica)
Corrente de saída contínua (inversor)	1,0 a 23,0 A rms	2,8 a 34,6 A rms (classe de 400 V)	2,0 a 12,0 A rms
Entrada digital do inversor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Início/Registro1 (função dupla)</li> <li>Registro de alta velocidade (1)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Habilitação, início, ultrapassagem ±</li> <li>Registro de alta velocidade (2/eixo)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Habilitação, início, ultrapassagem ±</li> <li>Registro de alta velocidade (1)</li> </ul>
Saída digital do inversor	Saída a relé de frenagem do motor (com supressão)		
Programação	Aplicação Logix Designer	Software RSLogix 5000	
	Versão 21.00.00 ou posterior	Versão 18.00.00 ou posterior	Versão 20.00 ou posterior
	Lógica ladder, texto estruturado e controle sequencial de funções		
Compatibilidade com módulo Logix5000	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulos EtherNet/IP 1756-EN2T, 1756-EN2TR, 1756-EN3TR com controladores ControlLogix ou GuardLogix</li> <li>Controladores CompactLogix 5370</li> </ul>		
Controle E/S	EtherNet/IP		
Realimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Realimentação de encoder absoluto de alta resolução multivoltas e de volta única</li> <li>Suporte de hiperface encoder com kit conversor 2198-H2DCK</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolução multivoltas e de volta única</li> <li>Encoder incremental</li> <li>Encoders EnDat 2.1 e 2.2</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolução multivoltas e de volta única</li> <li>Encoder incremental</li> </ul>
	Eixo somente de realimentação com encoders cód. cat. 842E-CM	Eixo auxiliar apenas de realimentação	Eixo auxiliar para modo de equipamento mestre
Compatibilidade de motores rotativos	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix VP (cód. cat. VPL/VPF/VPS)</li> <li>MP-Series (cód. cat. MPL/MPM/MPF/MPS) <sup>(1)</sup></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP-Series (cód. cat. MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>Direct Drive MP-Series e RDD (cód. cat. RDB)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP-Series (cód. cat. MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>TL-Series (cód. cat. TLY)</li> </ul>
Compatibilidade de motores lineares	N/A	Núcleo de ferro LDC-Series	N/A
Compatibilidade de atuador linear	<ul style="list-style-type: none"> <li>LDAT-Sxxxxx-xDx Impulsores lineares integrados <sup>(1)</sup></li> <li>Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAI) <sup>(1)</sup></li> <li>Etapas lineares MP-Series <sup>(1)</sup> (cód. cat. MPAS e MPMA somente parafuso esférico)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Etapas lineares MP-Series (cód. cat. MPAS/MPMA)</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xBx Impulsores lineares integrados</li> <li>Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAI)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAI)</li> <li>Cilindros elétricos TL-Series (cód. cat. TLAR)</li> <li>Etapas lineares MP-Series (cód. cat. MPAS e MPMA somente parafuso esférico)</li> </ul>
Compatibilidade de acessórios	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulo capacitor 2198</li> <li>Filtros de linha 2198 CA (EMC)</li> <li>Kits de contato de barramento compartilhado 2198</li> <li>Resistores Shunt 2097</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulos de interface de linha 2094 (LIM)</li> <li>Módulos de freio resistivo 2090 (RBM)</li> <li>Shunts passivos externos 1394</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bloco de expansão terminal E/S 2097</li> <li>Programador modular de memória 2097</li> <li>Filtros de linha 2097 CA (EMC)</li> <li>Resistores Shunt 2097</li> </ul>

(1) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os motores e atuadores LDAT-Series e MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

**Servo-drives de controle de movimento integrado em interface Sercos**

Funções dos inversores	Kinetix 6200	Kinetix 6000	Kinetix 6000M (sistema IDM)
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Eixos múltiplos</li> <li>Vias de ponto comum</li> <li>Projeto modular</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Eixos múltiplos</li> <li>Vias de ponto comum</li> <li>Desempenho de pico aprimorado</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Tecnologia inversor-motor integrados</li> <li>Eixos múltiplos</li> <li>Vias de ponto comum</li> </ul>
	Controle de movimento integrado em interface SERCOS		
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Monitoração Safe-speed</li> <li>Controle Safe Torque-off</li> <li>Certificado TÜV PLe, Categoria 4; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Controle Safe Torque-off</li> <li>Certificado TÜV PLe, Categoria 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Controle Safe Torque-off</li> <li>Certificado TÜV PLd, Categoria 3; SIL CL2</li> </ul>
Configuração de inversor	Eixos 1 a 8 em barramento de alimentação cód. cat. 2094		<ul style="list-style-type: none"> <li>1 a 4 módulos IPIM/barramento de alimentação 2094</li> <li>1 a 16 unidades IDM/cada módulo IPIM</li> </ul>
Tensão de entrada	324 a 528 Vca, Trifásico (classe de 400 V)	195 a 265 Vca, Trifásico (classe de 200 V) 324 a 528 Vca, Trifásico (classe de 400 V)	324 a 528 Vca, Trifásico (classe de 400 V)
Tensão de entrada seguidor de barramento de ponto comum	458 a 747 Vcc (classe de 400 V)	275 a 375 Vcc (classe de 200 V) 458 a 747 Vcc (classe de 400 V)	458 a 747 Vcc (classe de 400 V)
Potência de saída contínua (inversor)	1,8 a 22 kW (classe de 400 V)	1,2 a 11 kW (classe de 200 V) 1,8 a 22 kW (classe de 400 V)	1,0 a 1,4 kW (classe de 400 V)
Corrente de saída contínua (inversor)	2,8 a 34,6 A rms (classe de 400 V)	3,7 a 34,6 A rms (classe de 200 V) 2,8 a 34,6 A rms (classe de 400 V)	N/A
Entrada digital do inversor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Habilitação, início, ultrapassagem <math>\pm</math></li> <li>Registro de alta velocidade (2/eixo)</li> </ul>		Cada unidade IDM inclui estas entradas digitais: <ul style="list-style-type: none"> <li>Início, ultrapassagem <math>\pm</math></li> <li>Registro de alta velocidade (2/eixo)</li> </ul> O módulo IPIM inclui habilitação de entrada digital
Saída digital do inversor	Saída a relé de frenagem do motor (com supressão)		N/A
Conector DPI	N/A	Software DriveExplorer ou módulo DPI IHM	N/A
Programação	Software RSLogix 5000		
	Versão 17.00.00 ou posterior	Versão 11.00.00 ou posterior	Versão 20.01 ou posterior
	Lógica ladder, texto estruturado e controle sequencial de funções		
Compatibilidade com módulo Logix5000	1756-M03SE, 1756-M08SE, 1756-M16SE 1768-M04SE		
Controle E/S	Fibra óptica SERCOS		Fibra óptica sercos (controlador para IPIM)
Realimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolução multivolts e de volta única</li> <li>Encoder incremental</li> <li>Encoders EnDat 2.1 e 2.2</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolução multivolts e de volta única</li> <li>Encoder incremental</li> <li>Suporte de encoder EnDat 2.1 e 2.2 com módulo 2090-K6CK-KENDAT</li> <li>Resolver</li> </ul>	Encoder absoluto multivolts de alta resolução
	Eixo auxiliar apenas de realimentação		N/A
Compatibilidade de motores rotativos	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000M sistema IDM</li> <li>MP-Series (cód. cat. MPL/MPM)</li> <li>MP-Series (cód. cat. MPF/MPS)</li> <li>Direct Drive MP-Series e RDD (cód. cat. RDB)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000M sistema IDM</li> <li>MP-Series (cód. cat. MPL/MPM)</li> <li>MP-Series (cód. cat. MPF/MPS)</li> <li>DirectDrive RDD-Series (cód. cat. RDB)<sup>(1)</sup></li> <li>TL-Series (cód. cat. TLY-Axxxx-H)</li> </ul>	Inversor-motor integrados Kinetix 6000M (unidade IDM)
Compatibilidade de motores lineares	Núcleo de ferro LDC-Series	Núcleo de ferro LDC-Series LDL-Series sem ferro	N/A
Compatibilidade de atuador linear	<ul style="list-style-type: none"> <li>Etapas lineares MP-Series (cód. cat. MPAS)</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xBx Impulsores lineares integrados</li> <li>Etapas lineares multi-eixos MP-Series (cód. cat. MPMA)</li> <li>Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAI)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP-Series (cód. cat. MPAS)</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xBx Impulsores lineares integrados</li> <li>MP-Series (cód. cat. MPMA)</li> <li>MP-Series (cód. cat. MPAI)</li> </ul>	N/A
Compatibilidade de acessórios	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulo de interface de potência 2094 (IPIM)</li> <li>Módulos de interface de linha 2094 (LIM)</li> <li>Módulos de freio resistivo 2090 (RBM)</li> <li>Shunt passivo externo 1394</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulo de interface de potência 2094 (IPIM)</li> <li>Módulos de interface de linha 2094 (LIM)</li> <li>Módulos de freio resistivo 2090 (RBM)</li> <li>Shunt passivo externo 1394</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Módulos de interface de linha 2094 (LIM)</li> <li>Módulos de freio resistivo 2090 (RBM)</li> <li>Shunt passivo externo 1394</li> </ul>

(1) Exige o kit conversor de realimentação 2090-K6CK-KENDAT EnDat.

**Servo-drives componentes e de indexação**

Funções dos inversores	Kinetix 300	Kinetix 3	
Características principais	<ul style="list-style-type: none"> <li>Solução de eixo simples para aplicações de controle de movimento de baixa complexidade</li> <li>Arquitetura de controle flexível para controle de indexação analógico simples, PTO, ou EtherNet/IP</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Solução de eixo simples para aplicações de controle de movimento de baixa complexidade, com ou sem um CLP.</li> <li>Modos de comando de indexação, analógico, de velocidade pré-selecionada, e de trem de pulso</li> <li>Desempenha indexação em até 64 pontos</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Os modelos de entrada de 120 V controlam motores de 240 V com velocidade total (códigos de catálogo 2097-V31PRx)</li> <li>Módulos de entrada monofásicos de 240 V incluem filtro de linha CA integrado (códigos de catálogo 2097-V32PRx)</li> <li>Módulo de memória para substituição de equipamento automático (ADR)</li> </ul>		
	Solução de rede EtherNet/IP de baixo custo		Modbus-RTU ou controle E/S
	<ul style="list-style-type: none"> <li>Controle Safe Torque-off</li> <li>Certificado TÜV PLd, Categoria 3; SIL CL2</li> </ul>		N/A
Configuração de inversor	Eixo simples		
Tensão de entrada	<ul style="list-style-type: none"> <li>120/240 Vca, monofásico</li> <li>240 Vca, trifásico</li> <li>480 Vca, trifásico</li> </ul>	170 a 264 Vca, (230 V nom) monofásico ou trifásico	
Potência de saída contínua	0,4 a 1,7 kW (entrada monofásica)	50 W a 1,50 kW	
	0,5 a 3,0 kW (entrada monofásica ou trifásica)		
	1,0 a 3,0 kW (entrada trifásica)		
Corrente de saída contínua	2,0 a 12,0 A rms	0,61 a 9,90 A rms	
Entrada digital do inversor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Habilitação, início, ultrapassagem ±</li> <li>Registro de alta velocidade (1)</li> <li>Oito entradas configuráveis</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Trem de pulso e entrada analógica</li> <li>Entrada de parada de emergência exclusiva</li> <li>Dez entradas configuráveis</li> </ul>	
Saída digital do inversor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sinal de pronto</li> <li>Quatro saídas configuráveis</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Servo alarme</li> <li>Seis saídas configuráveis</li> </ul>	
Programação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Servidor de rede incorporada para configuração e diagnóstico</li> <li>Software RSLogix 5000, versão 17.00.00 ou posterior (Lógica ladder, texto estruturado, e controle sequencial de funções)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Software Ultraware (versão 1.80 ou posterior) para configuração de inversor</li> <li>Software RSLogix 500 se usando controle Modbus-RTU</li> <li>Componentes conectados Workshop Software se usando controladores Micro800</li> </ul>	
Compatibilidade com controlador/módulo Logix5000	<ul style="list-style-type: none"> <li>1756-L7x ou 1756-L7x5 com 1756-ENBT</li> <li>Controladores 5370 com porta dupla embutida</li> <li>Controladores 1769-L3x com porta simples embutida</li> <li>Controladores 1768-L4x e 1768-L4x5 com 1768-ENBT</li> <li>MicroLogix 1100 e 1400</li> <li>Micro850</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MicroLogix 1000, 1100, 1200, 1400, 1500</li> <li>Micro850</li> <li>Micro830</li> </ul>	
Controle E/S	EtherNet/IP	Entradas digitais	
Realimentação	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder absoluto de alta resolução multivoltas e de volta única</li> <li>Encoder incremental</li> </ul>	N/A	
	Eixo auxiliar para modo de equipamento mestre		
Compatibilidade de motores rotativos	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP-Series (cód. cat. MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>TL-Series (cód. cat. TLY)</li> </ul>	TL-Series (cód. cat. TL e TLY)	
Compatibilidade de motores lineares	<ul style="list-style-type: none"> <li>Núcleo de ferro LDC-Series</li> <li>LDL-Series sem ferro</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Núcleo de ferro LDC-Series</li> <li>LDL-Series sem ferro</li> </ul>	
Compatibilidade de atuador linear	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAI)</li> <li>Cilindros elétricos MP-Series para aplicação pesada (cód. cat. MPAI)</li> <li>Cilindros elétricos TL-Series (cód. cat. TLAR)</li> <li>Etapas lineares MP-Series (cód. cat. MPAS e MPMA)</li> <li>Impulsores lineares integrados (encoder incremental) LDAT-Sxxxxxx-xBx</li> <li>Impulsores lineares integrados (encoder absoluto de alta resolução) LDAT-Sxxxxxx-xDx</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cilindros elétricos TL-Series (cód. cat. TLAR)</li> <li>Etapas lineares MP-Series (somente Direct Drive cód. cat. MPAS)</li> <li>Impulsores lineares integrados (encoder incremental) LDAT-Sxxxxxx-xBx</li> </ul>	
Compatibilidade de acessórios	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kit conector LDAT-CONKIT-DSL para impulsores lineares LDAT-Sxxxxxx-xDx</li> <li>Bloco de expansão terminal E/S 2097</li> <li>Programador modular de memória 2097</li> <li>Filtros de linha 2097 CA (EMC)</li> <li>Resistores Shunt 2097</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Placa de ruptura 2071 E/S</li> <li>Cabo de ruptura 2090</li> <li>Placa de ruptura de realimentação do motor 2071</li> <li>Cabos de configuração e controle 2090</li> </ul>	



Os servo-drives Kinetix 5500 e os servo-motores Kinetix VP oferecem uma solução de controle de movimento com custo otimizado que entrega um alto desempenho e grande expansibilidade com enrolamentos do motor correspondendo às classificações do inversor para dimensões otimizadas do sistema.

Aprimorando o atual portfólio de arquitetura de médio porte, este sistema de controle de movimento é projetado para se conectar e operar com controladores ControlLogix 1756-L7x e CompactLogix 5370 pelo uso do ambiente Studio 5000 e suportando o controle de movimento integrado na rede EtherNet/IP.

Os inversores Kinetix 5500 2198-Hxxx-ERS2 (segurança integrada) usam os controladores de segurança GuardLogix 1756-L7xS para conectividade com o adaptador distribuído POINT Guard I/O™ EtherNet/IP que suporta o controle de segurança SIL CL3.

Com os benefícios deste sistema de controle de movimento, você pode operar aplicações de controle de movimento em uma única plataforma de controle usando uma rede simples – simplificando o projeto, a operação e a manutenção do equipamento.

## Funções do servo-drive Kinetix 5500

- Alto desempenho em uma dimensão menor e densidade de potência otimizada
- Cabo de motor único que inclui condutores de freio, realimentação e energia com conector SpeedTec
- Operação de eixo simples para simplicidade de baixo custo
- Conectividade de potência flexível em configurações de compartilhamento de barramento multieixo
  - CA compartilhada
  - CC compartilhada
  - CA/CC compartilhada e configurações híbridas
- Controle de movimento integrado e segurança integrada em rede EtherNet/IP
- Controle de safe torque-off (STO), certificado TÜV
  - 2198-Hxxx-ERS: Segurança fisicamente conectada, PLd, Categoria 3, de acordo com EN ISO 13849 e SIL CL2 de acordo com IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 62061
  - 2198-Hxxx-ERS2: Segurança integrada, PLe, Categoria 3, de acordo com EN ISO 13849 e SIL CL3 de acordo com IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 62061
- Faixa de tensão de entrada CA versátil:
  - 195 a 264 V rms, monofásico
  - 195 a 264 V rms, trifásico
  - 324 a 528 V rms, trifásico
- Opções de enrolamento do motor Kinetix VP que combinam com as classificações de inversor para dimensões otimizadas do sistema
  - 0,2 a 14,6 kW potência de saída contínua
  - 1,4 a 32,5 A 0-pk, corrente de saída contínua (inversor)
- Módulo capacitor cód. cat. 2198 e resistor de dissipação cód. cat. 2097 para gestão de absorção de energia
- O dispositivo de realimentação digital (DSL) fornece informações em tempo real do desempenho do motor aos circuitos de controle
  - Realimentação de encoder absoluto de alta resolução multivoltas e de volta única
- Capacidade de operar motores de indução e servo-motores

Para comparar as funções do inversor através de famílias de inversores, consulte Servo drives iniciando na [página 28](#).

## Componentes do servo-drive Kinetix 5500

Os sistemas de servo-drive Kinetix 5500 consistem destes componentes necessários:

- Um servo-drive 2198-Hxxx-ERS ou 2198-Hxxx-ERS2
- Um servo-motor Kinetix VP, motor de indução, impulsor linear LDAT-Series ou motor rotativo MP-Series ou atuador linear
  - Os motores e atuadores MP-Series (classe de 400 V) exigem kits conversores 2198-H2DCK
  - Os impulsores lineares LDAT-Series e os motores/atuadores MP-Series (classe de 200 V) exigem os kits conversores 2198-H2DCK (série B ou posterior)
- Um cabo 2090-CSxM1DF-xxAAxx (padrão, não flex) ou (2090-CSxM1DF-xxAFxx (flex contínuo) para as conexões de alimentação do motor, realimentação e freio
- Uma fonte de alimentação de 24 V 1606-XLxxx para controle e alimentação de frenagem do motor
- Cabo Ethernet (blindado) 1585J-M8CBJM-x

Os sistemas servo-drive Kinetix 5500 podem também incluir qualquer um destes componentes opcionais:

- Um módulo capacitor 2198-CAPMOD-1300
- Um filtro de linha CA 2198-DBxx-F
- Um resistor shunt 2097-Rx
- Sistema de conexão de barramento compartilhado cód. cat. 2198

Para especificações detalhadas de sistema de acionamento Kinetix 5500, consulte o Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM009](#).

## Seleção do servo-drive Kinetix 5500

Inversor código de catálogo (fisicamente conectado STO)	Inversor código de catálogo (integrado STO)	Tamanho de frame	Tensão de entrada	Potência de saída contínua kW	Corrente de saída contínua A 0-pk
2198-H003-ERS	2198-H003-ERS2	1	195 a 264 V rms, monofásico 195 a 264 V rms, trifásico 324 a 528 V rms, trifásico	0,2 kW 0,3 kW 0,6 kW	1,4
2198-H008-ERS	2198-H008-ERS2			0,5 kW 0,8 kW 1,6 kW	3,5
2198-H015-ERS	2198-H015-ERS2			1,0 kW 1,5 kW 3,2 kW	7,1
2198-H025-ERS	2198-H025-ERS2	2	195 a 264 V rms, trifásico 324 a 528 V rms, trifásico	2,4 kW 5,1 kW	11,3
2198-H040-ERS	2198-H040-ERS2			4,0 kW 8,3 kW	18,4
2198-H070-ERS	2198-H070-ERS2	3		7,0 kW 14,6 kW	32,5

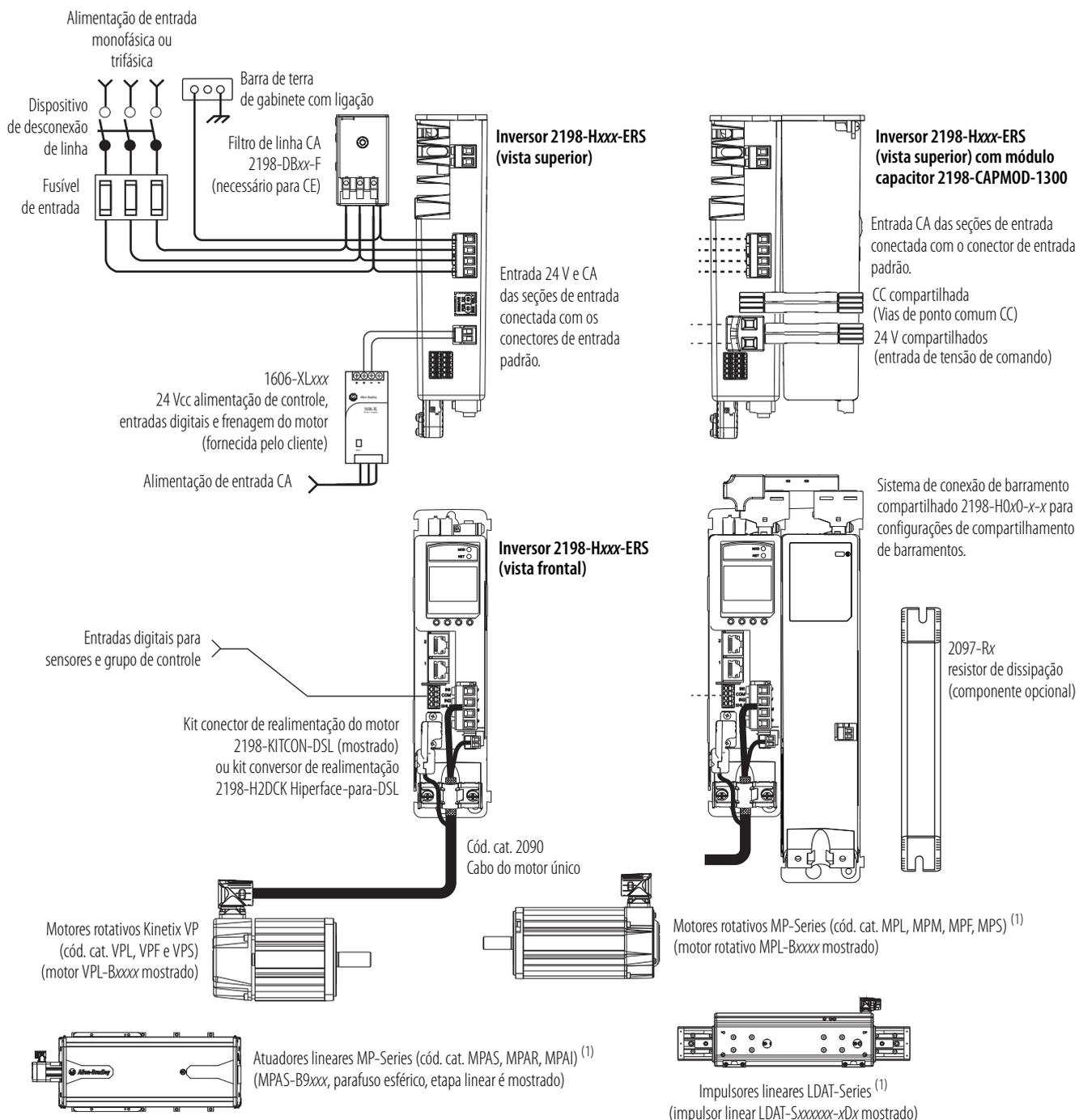
Para especificações de módulo de inversor Kinetix 5500 não incluídas nesta publicação, consulte dos dados técnicos Kinetix Servo Drives, publicação [GMC-TD003](#).

## Configurações típicas de Hardware

Estas configurações de hardware ilustram o uso típico de servo-drives, motores, atuadores, e acessórios de controle de movimento disponíveis para sistemas de acionamento Kinetix 5500.

### Configurações independentes

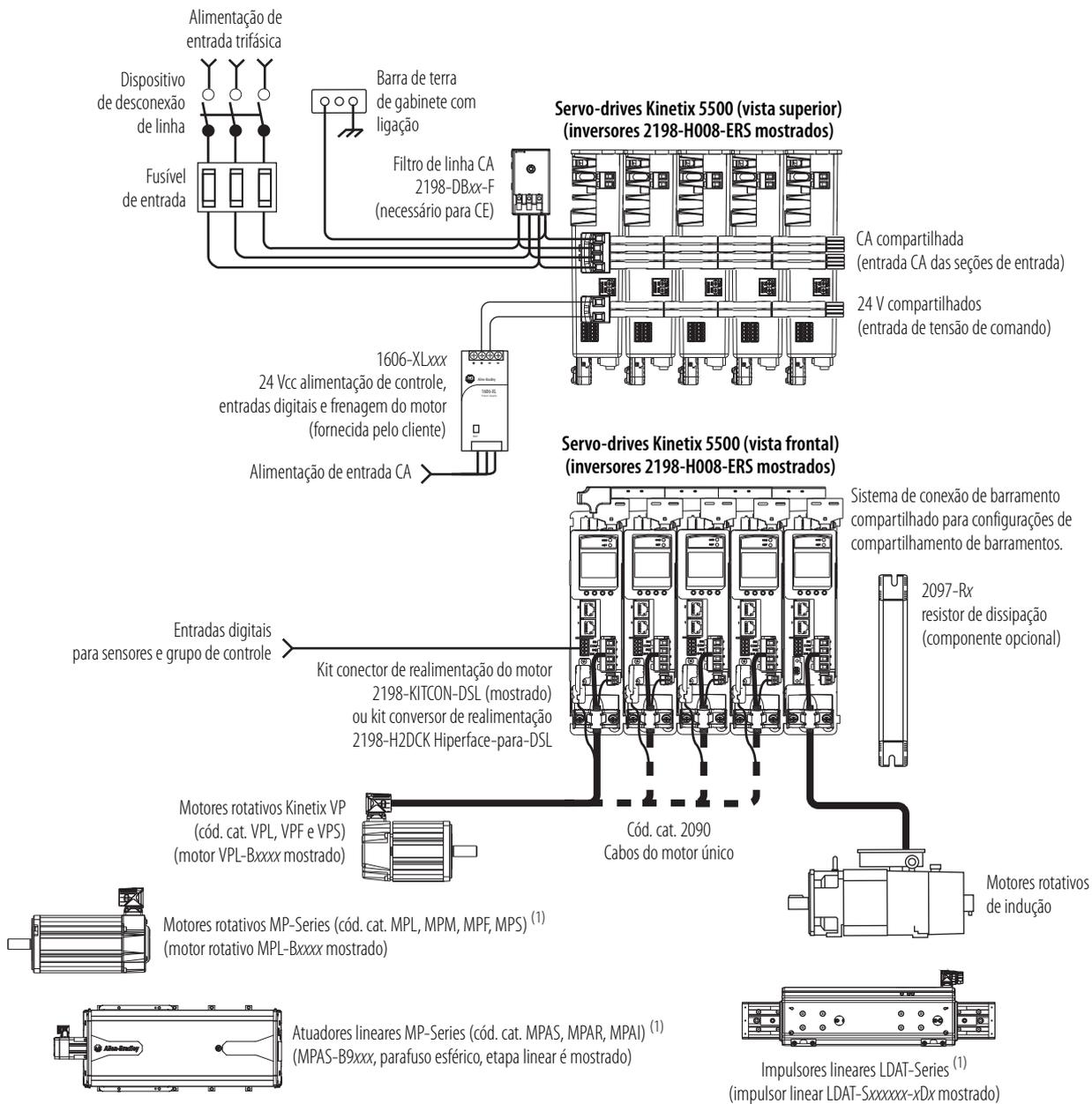
Nestes exemplos, um inversor independente simples é mostrado com e sem o módulo capacitor cód. cat. 2198.



(1) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os impulsores lineares LDAT-Series e os motores e atuadores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Configurações de CA compartilhada

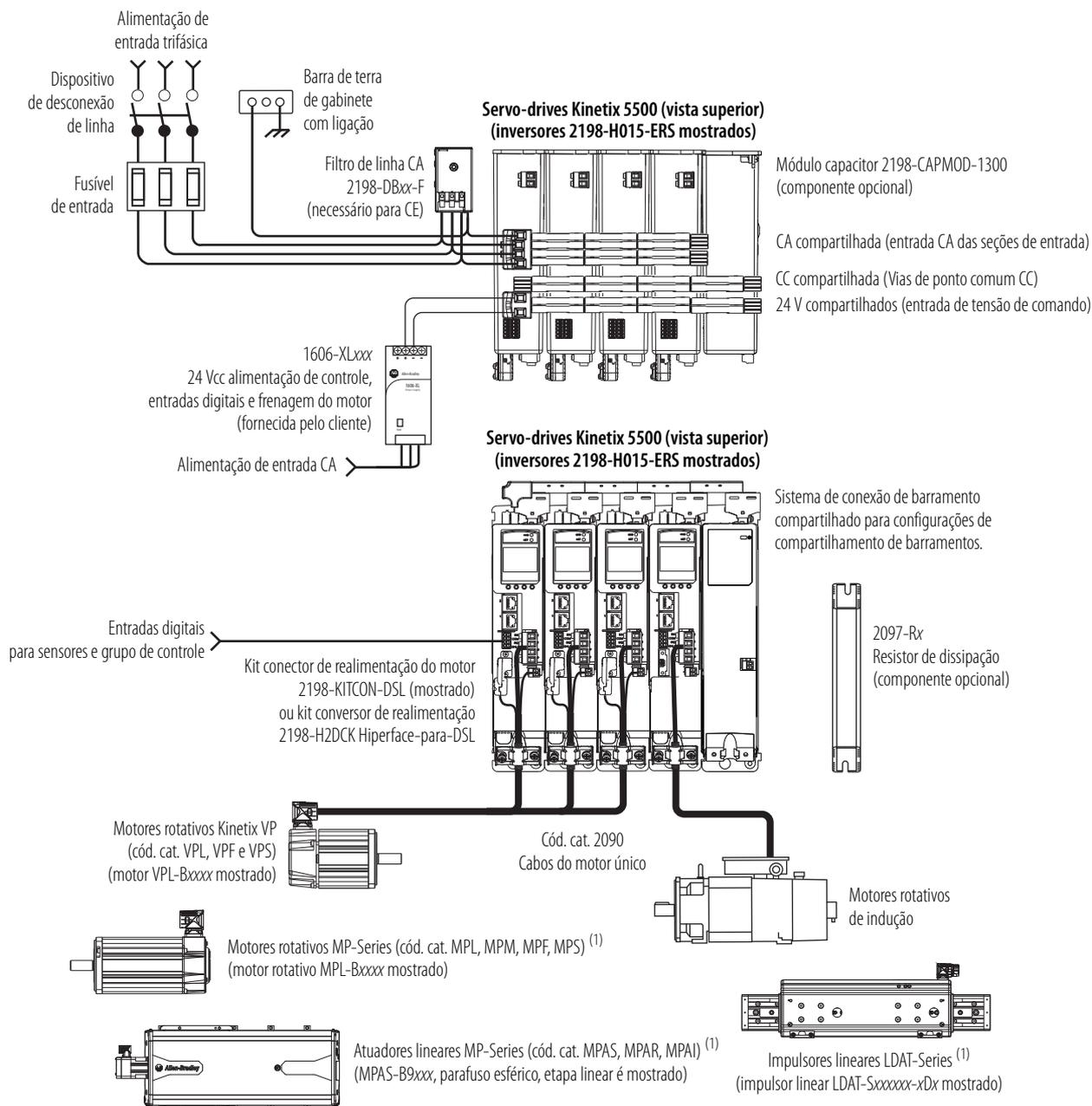
Neste exemplo, a alimentação do trifásico CA e a alimentação de controle de 24 V são compartilhadas em uma configuração multiteixo. Todos os inversores devem ter a mesma potência nominal (código de catálogo). Módulos capacitores não são suportados.



(1) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os impulsores lineares LDAT-Series e os motores e atuadores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Configurações de CA/CC compartilhada

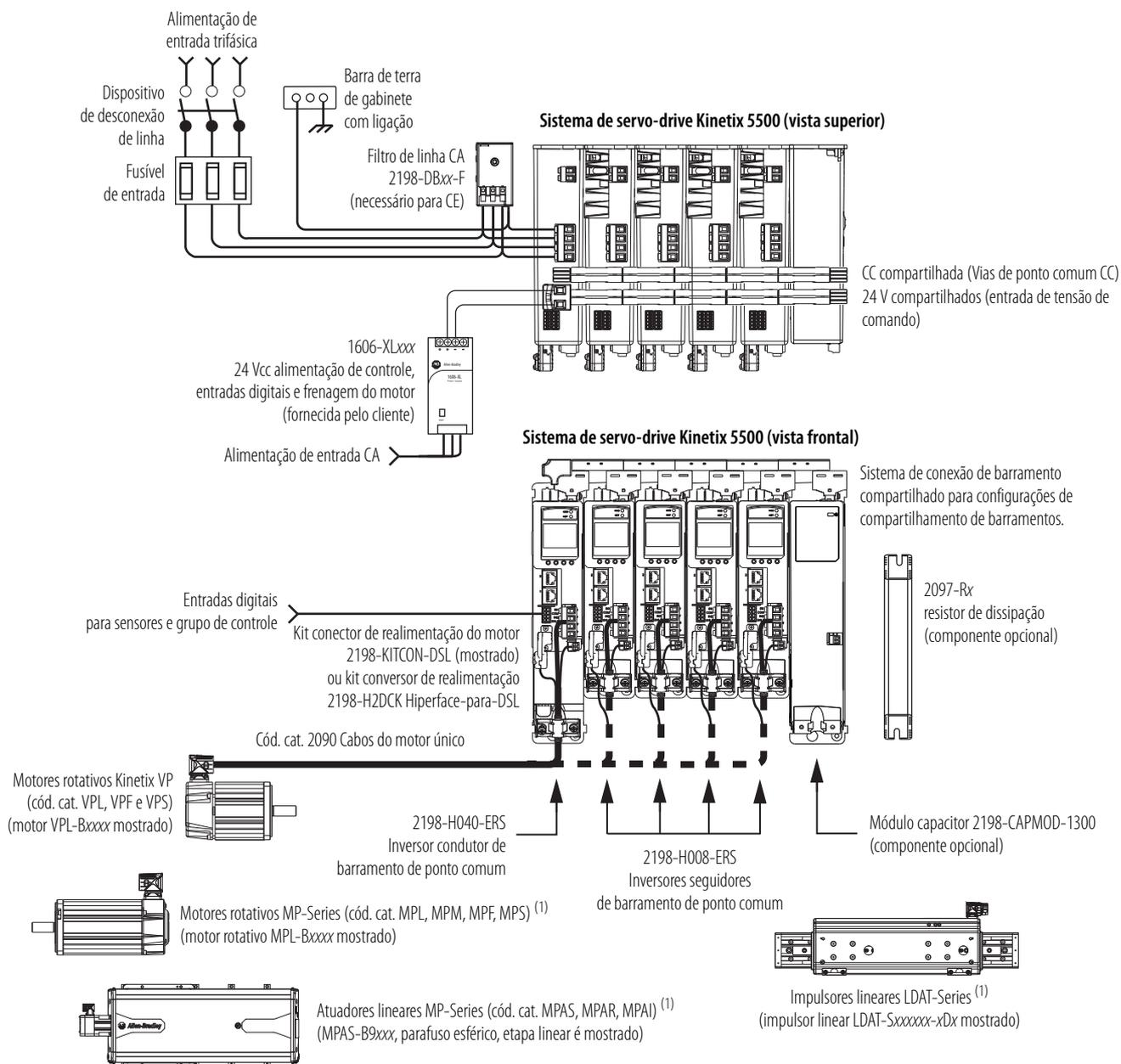
Neste exemplo, a alimentação do trifásico CA de entrada, a alimentação de controle de 24 V e a alimentação de barramento CC são compartilhadas em uma configuração multi-eixo. Todos os inversores devem ter a mesma potência nominal (código de catálogo).



(1) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os impulsores lineares LDAT-Series e os motores e atuadores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Configurações de CC compartilhada (barramento de ponto comum)

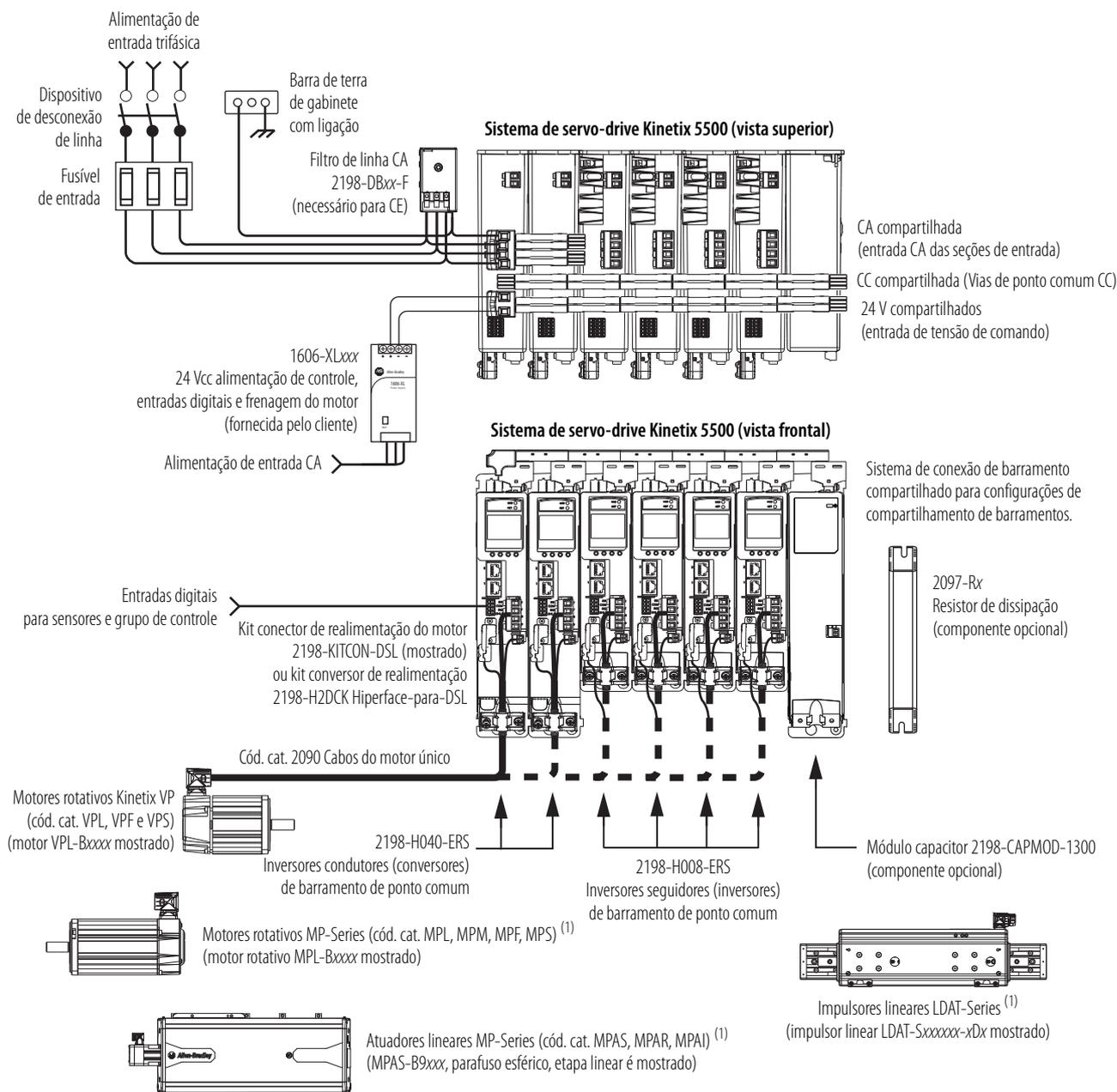
Neste exemplo multieixo, o inversor (saída de corrente) condutor de barramento de ponto comum recebe a alimentação de entrada CA trifásica e fornece a alimentação CC aos inversores seguidores (entradas de corrente) de barramento de ponto comum. A potência nominal do inversor condutor de barramento de ponto comum é maior ou igual à potência nominal de cada um dos inversores seguidores.



(1) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os impulsores lineares LDAT-Series e os motores e atuadores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Configuração híbrida CA/CC compartilhada

Neste exemplo multieixo, a alimentação de entrada CA trifásica é fornecida a dois inversores conversores. As classificações do inversor conversor devem ser as mesmas, e maiores ou iguais às potências nominais dos inversores. Esta configuração de conversor em paralelo aumenta a alimentação CC fornecida aos inversores.



(1) Exige o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK Hiperface-para-DSL. Os impulsores lineares LDAT-Series e os motores e atuadores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

## Configurações de comunicação típica

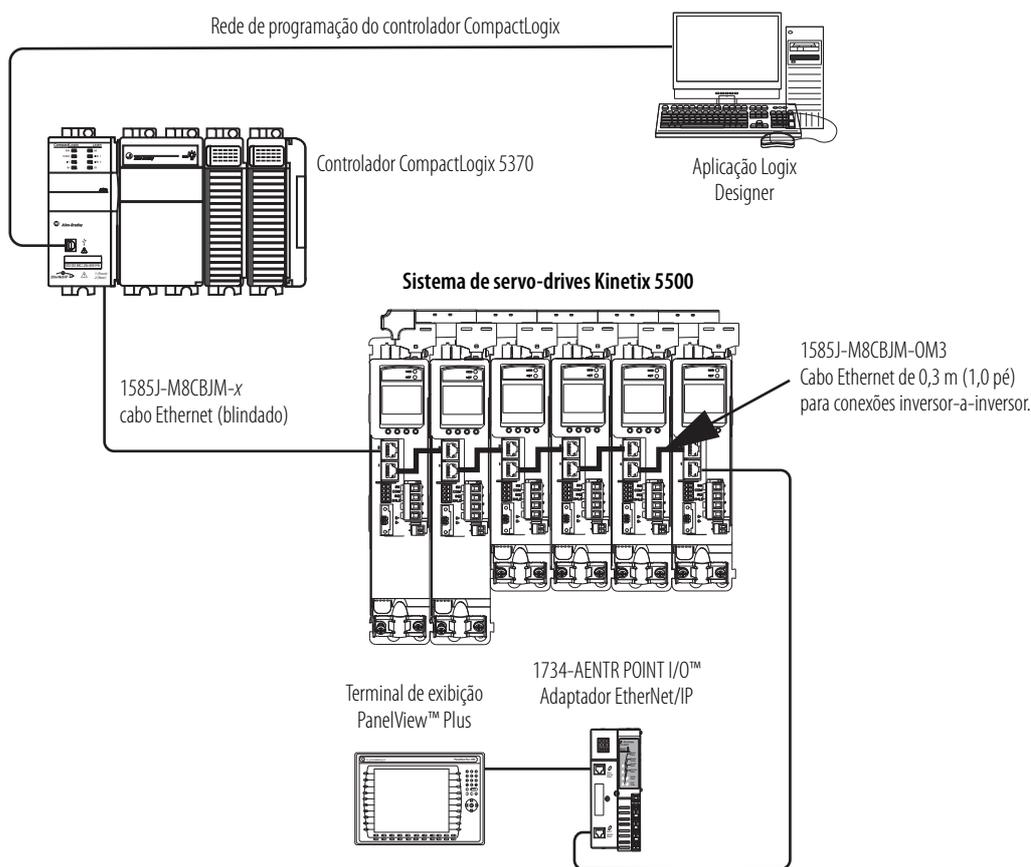
Os servo-drives Kinetix 5500 usam a rede EtherNet/IP para configurar o controlador/módulo Logix5000. Qualquer topologia Ethernet pode ser utilizada, inclusive estrela, linear e anel. Estes exemplos mostram os controladores de automação programável CompactLogix 5370 (código de catálogo 1769-L36ERM é mostrado) com suporte para controle de movimento integrado na rede EtherNet/IP. As funções do controlador incluem o seguinte:

- Suporta até 16 eixos
- Suporta até 48 equipamentos em configurações lineares
- Conectividade de porta dupla para suportar a topologia de anel de nível de dispositivo (DLR)

**IMPORTANTE** O cabo Ethernet blindado, código de catálogo 1585J-M8CBJM-x, está disponível em comprimentos de até 78 m (256 pés). Entretanto, o comprimento total do cabo Ethernet conectando inversor-a-inversor, inversor-a-controlador, ou inversor-a-switch não deve exceder 100 m (328 pés).

Neste exemplo, todos os equipamentos estão conectados em topologia linear. Os inversores Kinetix 5500 incluem conectividade de porta dupla; entretanto, se qualquer dispositivo se desconectar, todos os dispositivos abaixo daquele dispositivo perderão a comunicação. Os equipamentos sem canais duplos devem incluir o módulo 1783-ETAP ou estar conectados à extremidade da linha.

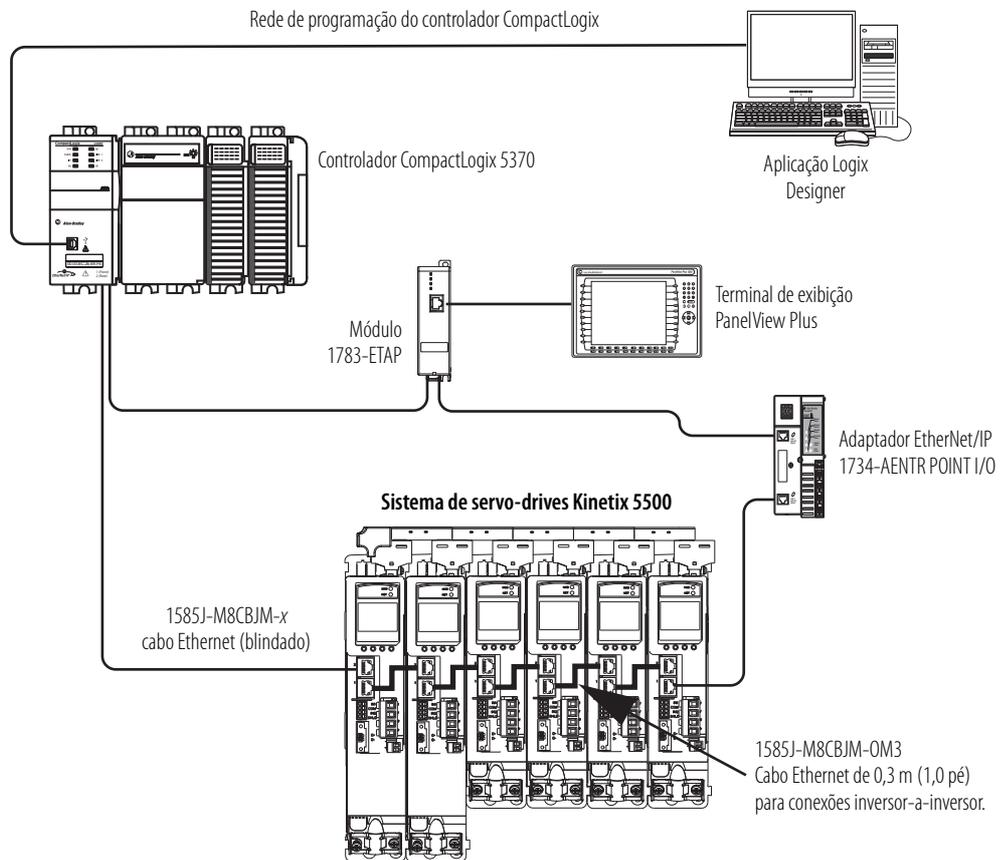
### Comunicação linear Kinetix 5500



Neste exemplo, os equipamentos estão conectados em topologia de anel. Se um equipamento no anel for desconectado, o resto dos equipamentos continuam a se comunicar. Para que a topologia em anel funcione corretamente, é necessário um supervisor de anel de nível de dispositivo (por exemplo, o equipamento cód. cat. 1783 ETAP). DLR é um ODVA padrão.

Os equipamentos sem portas duplas devem incluir, por exemplo, o módulo 1783-ETAP.

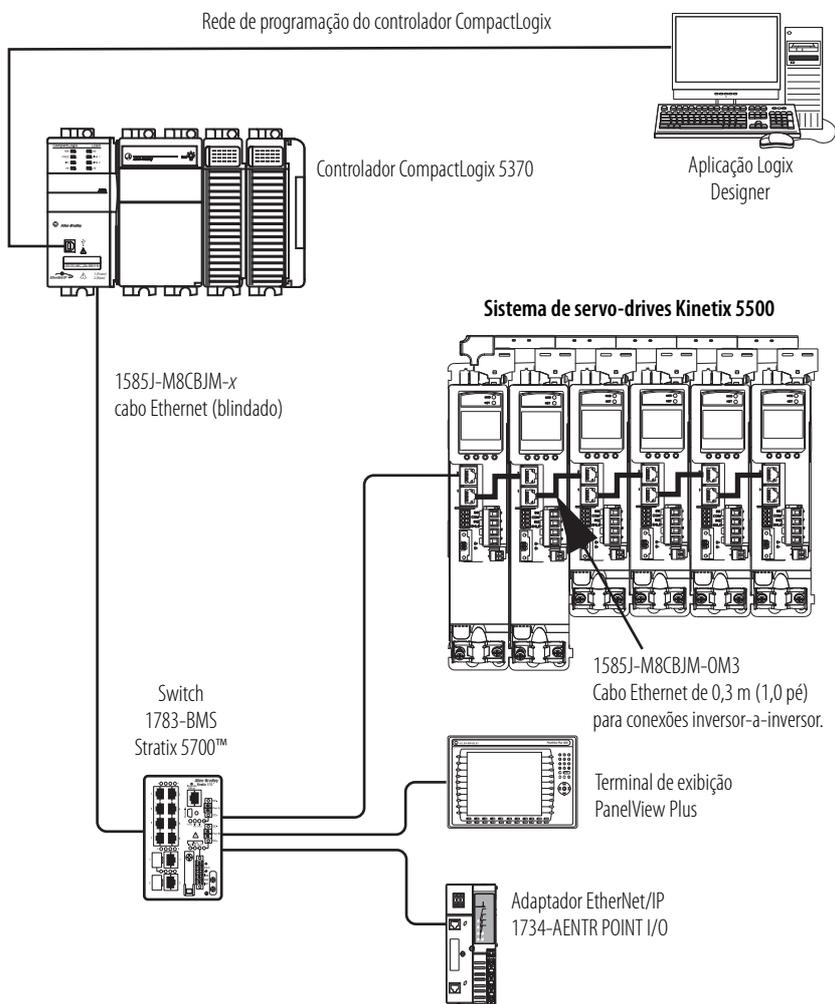
### Kinetix 5500 Comunicação em anel



Neste exemplo, os equipamentos estão conectados em topologia estrela. Cada equipamento se conecta diretamente à chave.

Os inversores Kinetix 5500 têm portas duplas; portanto, a topologia linear é mantida de inversor a inversor, mas os inversores Kinetix 5500 e outros equipamentos operam independentemente. A perda de um equipamento não tem impacto na operação dos outros equipamentos.

### Kinetix 5500 Comunicação em estrela



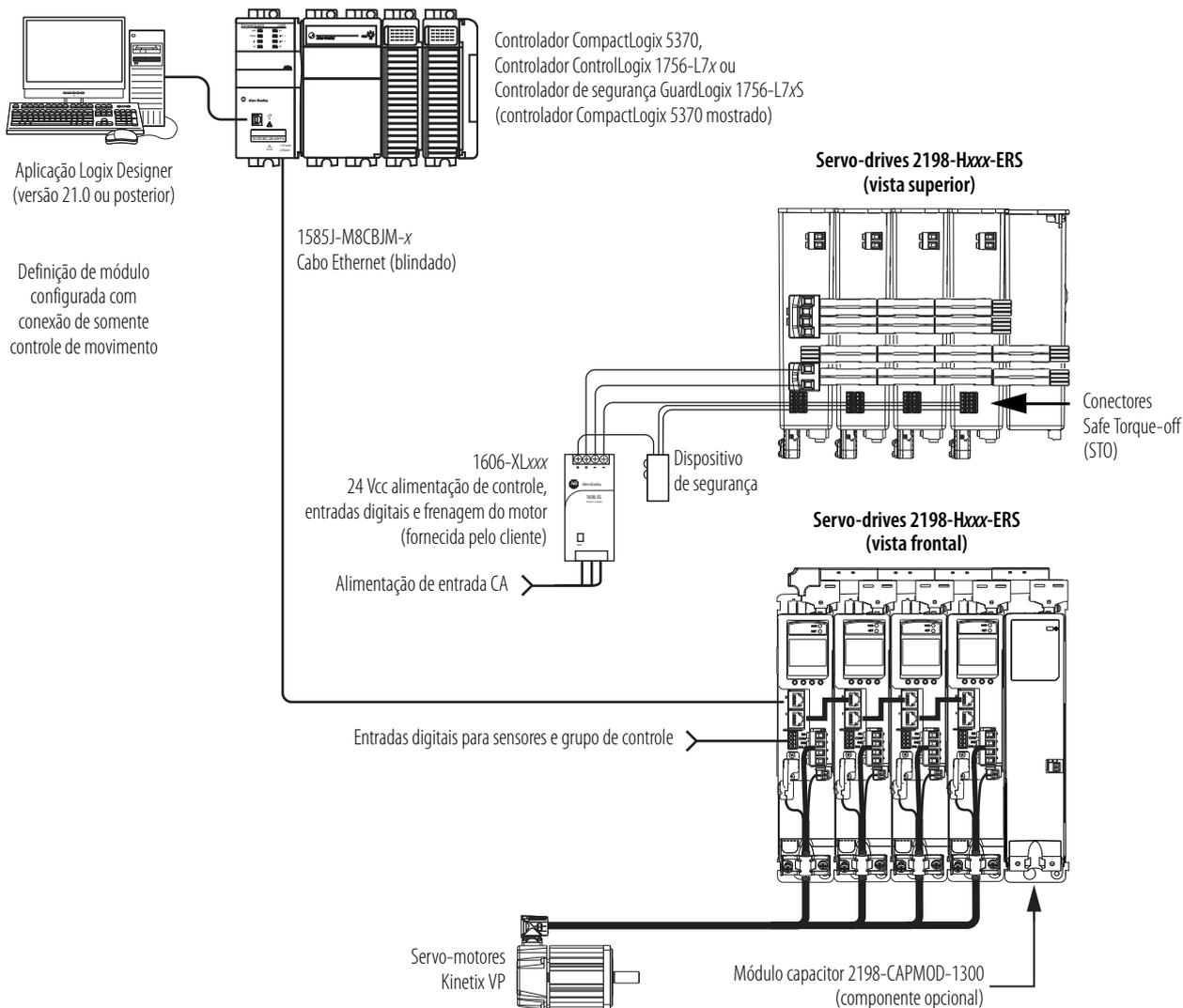
## Configurações Safe Torque-off

Os servo-drives Kinetix 5500 estão disponíveis com conexões safe torque-off fisicamente conectadas ou integradas na rede EtherNet/IP. Estes exemplos ilustram as opções de configuração safe torque-off.

### Configuração de segurança fisicamente conectada

Os inversores 2198-Hxxx-ERS usam o conector safe torque-off (STO) para conexões de segurança fisicamente conectadas em cascata para inversor-a-inversor.

#### Configuração Safe Torque-off (fisicamente conectada)



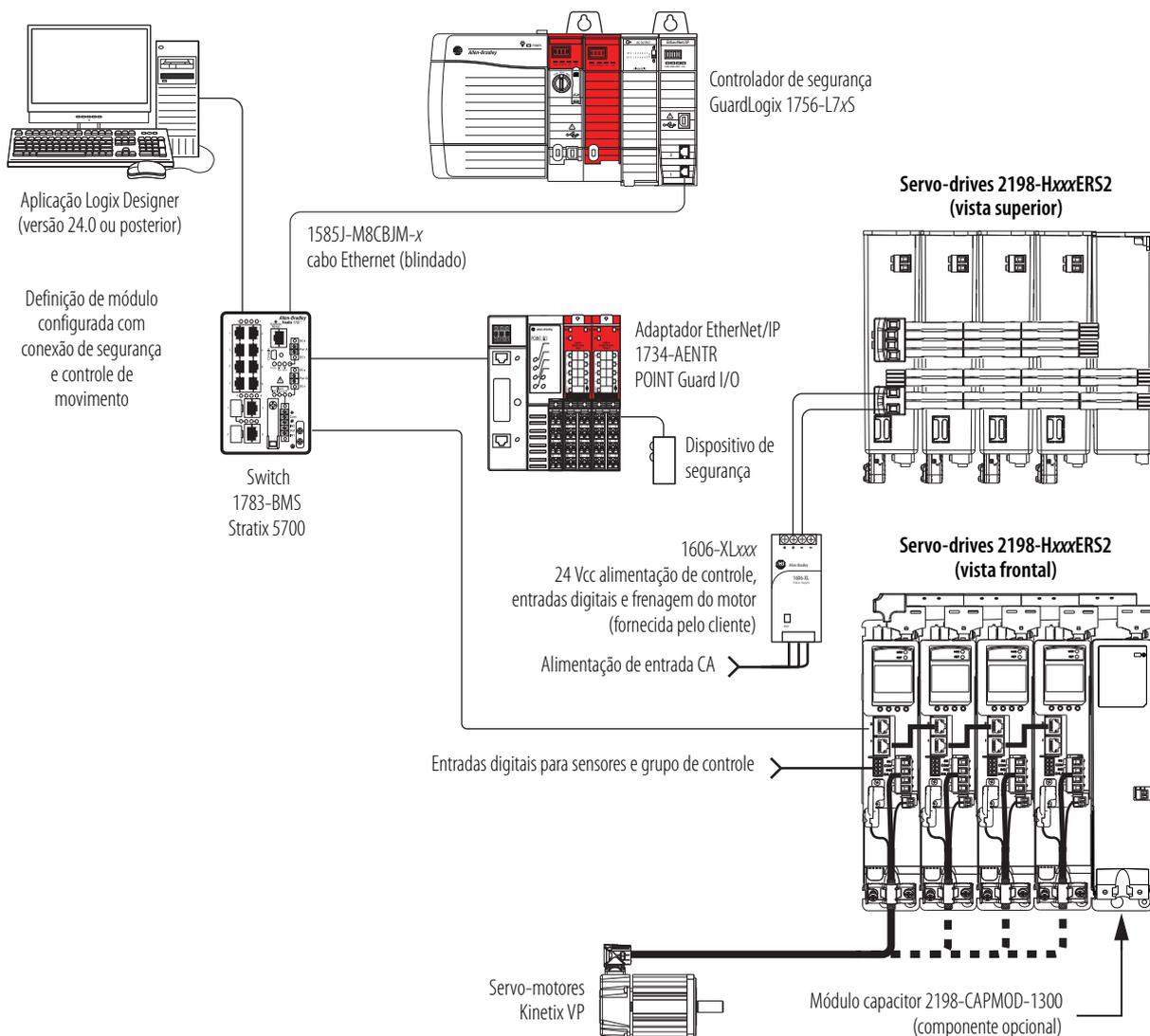
## Configurações de segurança integradas

O controlador de segurança 1756-L7xS GuardLogix envia o comando de safe torque-off (STO) pela rede EtherNet/IP e o inversor 2198-Hxxx-ERS2 executa o comando STO.

Neste exemplo, um único controlador de segurança GuardLogix faz conexões de segurança e de controle de movimento com os inversores 2198-Hxxx-ERS2.

**IMPORTANTE** Se for utilizado somente um controlador em uma aplicação com conexões de segurança e de controle de movimento, ele deve ser um controlador de segurança 1756-L7xS GuardLogix.

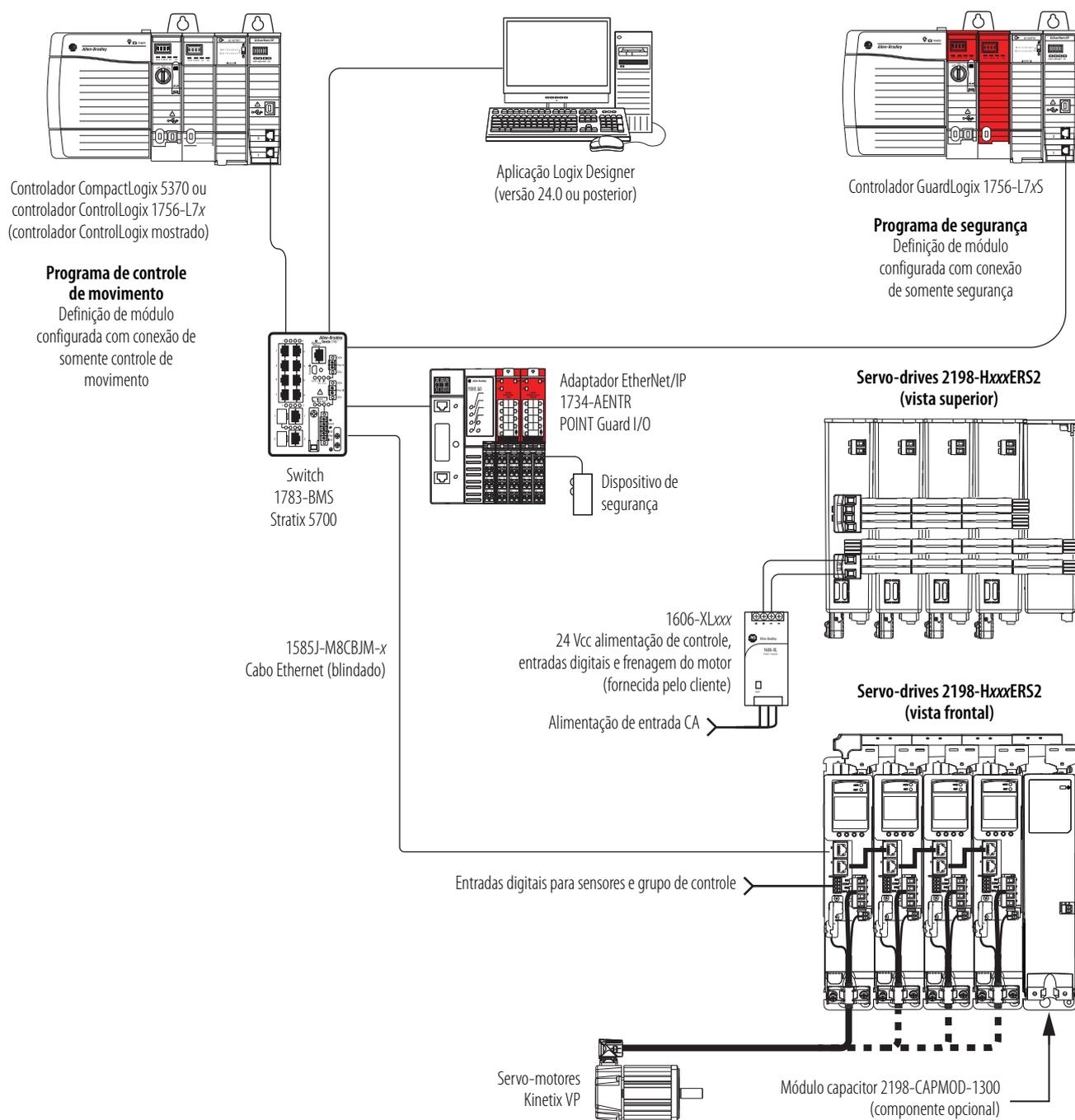
### Configuração de segurança e controle de movimento (controlador único)



Neste exemplo, um controlador de não segurança faz a conexão de somente controle de movimento e um controlador de segurança GuardLogix separado faz a conexão de somente segurança com os inversores 2198-Hxxx-ERS2.

**IMPORTANTE** Se dois controladores forem usados em uma aplicação com conexões de somente segurança e somente controle de movimento, a conexão de somente segurança devem ser feita com um controlador de segurança 1756-L7xS GuardLogix e a conexão de somente controle de movimento deve ser feita com um controlador ControlLogix 1756-L7x ou CompactLogix 5370.

**Configuração de segurança e controle de movimento (controladores múltiplos)**



# Especificações de desempenho de controle de movimento rotativo

Estas famílias de motor rotativo são compatíveis com servo-drives Kinetix 5500.

Família de motor rotativo	Página
Motores de baixa inércia Kinetix VP (cód. cat. VPL)	44
Motores de categoria alimentícia Kinetix VP (cód. cat. VPF)	47
Motores de aço inoxidável Kinetix VP (cód. cat. VPS)	50
Motores de baixa inércia MP-Series (cód. cat. MPL)	50
Motores de média inércia MP-Series (cód. cat. MPM)	52
Motores de categoria alimentícia MP-Series (cód. cat. MPF)	53
Motores de aço inoxidável MP-Series (cód. cat. MPS)	54

Para combinações de inversor Kinetix 5500 e motor Kinetix VP que incluem seleção de código de catálogo de cabo e curvas de torque/velocidade, consulte o Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM009](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de motor/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. VPL com inversores Kinetix 5500

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
VPL-A0631E	4500	1,20	0,46 (4,0)	3,50	1,12 (9,91)	0,19 (0,25)	4500	2198-H003-ERSx
				4,20	1,33 (12,0)			2198-H008-ERSx
VPL-A0631M	7200	1,92	0,46 (4,0)	6,48	1,33 (12,0)	0,28 (0,38)	7200	2198-H008-ERSx
VPL-A0632F	4800	2,55	0,93 (8,0)	8,75	2,69 (24,0)	0,39 (0,52)	4800	2198-H008-ERSx
VPL-A0633C	3000	2,50	1,27 (11,0)	8,75	4,09 (36,0)	0,37 (0,50)	3000	2198-H008-ERSx
VPL-A0633F	4500	3,52	1,27 (11,0)	8,80	2,87 (25,0)	0,44 (0,59)	4500	2198-H008-ERSx
				12,60	4,09 (36,0)			2198-H015-ERSx
VPL-A0751E	4800	2,90	1,01 (9,0)	8,80	2,20 (19,0)	0,50 (0,67)	4800	2198-H008-ERSx
				9,12	2,27 (20,0)			2198-H015-ERSx
VPL-A0752C	3300	3,80	1,61 (14,0)	13,30	4,39 (39,0)	0,49 (0,66)	3300	2198-H015-ERSx
VPL-A0752E	4800	4,90	1,61 (14,0)	17,70	4,10 (36,0)	0,66 (0,88)	4800	2198-H015-ERSx
				18,90	4,39 (39,0)			2198-H025-ERSx
VPL-A0753C	3300	4,09	2,16 (19,0)	17,70	6,55 (58,0)	0,59 (0,79)	3300	2198-H015-ERSx
				18,90	7,02 (62,0)			2198-H025-ERSx
VPL-A0753E	4600	6,12	2,28 (20,0)	17,70	5,13 (45,0)	0,80 (1,07)	4600	2198-H015-ERSx
				25,34	7,35 (65,0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1001C	2800	3,61	1,93 (17,0)	10,38	3,22 (28,0)	0,56 (0,75)	2800	2198-H008-ERSx
					3,78 (33,0)			2198-H015-ERSx
VPL-A1001M	6500	7,15	1,95 (17,0)	20,20	3,31 (29,0)	1,29 (1,73)	6500	2198-H015-ERSx
					3,78 (33,0)			2198-H025-ERSx

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V) (continua)

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
VPL-A1002C	3000	6,24	3,39 (30,0)	20,33	6,80 (60,0)	1,03 (1,38)	3000	2198-H015-ERSx
					7,82 (69,0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1002F	5000	10,04	3,26 (29,0)	34,30	6,77 (60,0)	1,60 (2,14)	5000	2198-H025-ERSx
					7,82 (69,0)			2198-H040-ERSx
VPL-A1003C	2250	6,14	4,18 (37,0)	20,20	9,76 (86,0)	0,87 (1,17)	2250	2198-H015-ERSx
					11,15 (99,0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1003E	3750	9,58	4,18 (37,0)	28,80	9,76 (86,0)	1,31 (1,76)	3750	2198-H025-ERSx
					11,15 (99,0)			2198-H040-ERSx
VPL-A1003F	5500	15,62	4,18 (37,0)	50,0	10,25 (90,0)	1,90 (2,55)	5500	2198-H040-ERSx
					11,15 (99,0)			2198-H070-ERSx
VPL-A1152B	2150	6,17	5,10 (45,0)	21,19	10,95 (96,0)	1,02 (1,37)	2150	2198-H015-ERSx
					13,12 (116)			2198-H025-ERSx
VPL-A1152E	3300	10,60	5,08 (45,0)	32,10	12,14 (107)	1,47 (1,97)	3300	2198-H025-ERSx
					13,12 (116)			2198-H040-ERSx
VPL-A1152F	5000	13,56	4,70 (42,0)	45,80	13,12 (116)	2,16 (2,90)	5000	2198-H040-ERSx
VPL-A1153C	2300	8,88	6,55 (58,0)	33,0	18,30 (162)	1,35 (1,81)	2300	2198-H025-ERSx
					20,33 (180)			2198-H040-ERSx
VPL-A1303B	1950	10,34	8,80 (78,0)	31,0	19,85 (175)	1,61 (2,16)	1950	2198-H025-ERSx
					20,72 (183)			2198-H040-ERSx
VPL-A1303F	4000	18,60	7,75 (69,0)	62,0	15,36 (136)	2,50 (3,35)	4000	2198-H040-ERSx
					20,72 (183)			2198-H070-ERSx
VPL-A1304A	1600	9,43	10,29 (91,0)	33,76	25,03 (221)	1,55 (2,08)	1600	2198-H025-ERSx
					28,45 (252)			2198-H040-ERSx
VPL-A1304D	3000	18,40	10,20 (90,0)	58,0	21,48 (190)	2,60 (3,50)	3000	2198-H040-ERSx
					27,10 (240)			2198-H070-ERSx
VPL-A1306C	2000	14,78	13,38 (118)	55,83	28,50 (252)	2,13 (2,86)	2000	2198-H040-ERSx
					34,62 (306)			2198-H070-ERSx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com o motor a 40 °C (104 °F) e o inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
VPL-B0631T	8000	1,20	0,46 (4,0)	3,50	1,12 (10,0)	0,31 (0,42)	8000	2198-H003-ERSx
				4,20	1,33 (12,0)			2198-H008-ERSx
VPL-B0631U	8000	1,92	0,46 (4,0)	6,48	1,33 (12,0)	0,31 (0,42)	8000	2198-H008-ERSx
VPL-B0632F	4600	1,20	0,93 (8,0)	3,50	2,26 (20,0)	0,37 (0,50)	4600	2198-H003-ERSx
				4,20	2,69 (24,0)			2198-H008-ERSx
VPL-B0632T	8000	2,55	0,93 (8,0)	8,75	2,69 (24,0)	0,54 (0,72)	8000	2198-H008-ERSx
VPL-B0633M	6700	2,50	1,27 (11,0)	8,75	4,09 (36,0)	0,57 (0,76)	6500	2198-H008-ERSx
VPL-B0633T	8000	3,52	1,27 (11,0)	8,80	2,87 (25,0)	0,57 (0,76)	6500	2198-H008-ERSx
				12,60	4,09 (36,0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0751M	8000	2,90	1,01 (9,0)	8,80	2,20 (19,0)	0,54 (0,72)	8000	2198-H008-ERSx
				9,12	2,27 (20,0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0752E	4900	2,70	1,61 (14,0)	8,80	4,10 (36,0)	0,67 (0,90)	4900	2198-H008-ERSx
				9,45	4,39 (39,0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0752F	7000	3,80	1,61 (14,0)	13,30	4,39 (39,0)	0,80 (1,07)	7000	2198-H015-ERSx
VPL-B0752M	8000	4,90	1,61 (14,0)	17,70	4,10 (36,0)	0,81 (1,09)	8000	2198-H015-ERSx
				18,90	4,39 (39,0)			2198-H025-ERSx
VPL-B0753E	4500	3,80	2,28 (20,0)	13,30	7,35 (65,0)	0,81 (1,09)	4500	2198-H015-ERSx
VPL-B0753F	6600	4,09	2,16 (19,0)	17,70	6,55 (58,0)	0,65 (0,87)	4500	2198-H015-ERSx
				18,90	7,02 (62,0)			2198-H025-ERSx
VPL-B0753M	8000	6,12	2,28 (20,0)	17,70	5,13 (45,0)	0,82 (1,10)	6000	2198-H015-ERSx
				25,34	7,35 (65,0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1001M	6000	3,61	1,93 (17,0)	10,38	3,22 (28,0)	1,14 (1,53)	6000	2198-H008-ERSx
					3,78 (33,0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1002E	3300	3,44	3,39 (30,0)	10,69	6,47 (57,0)	1,12 (1,50)	3300	2198-H008-ERSx
					7,82 (69,0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1002M	6000	6,24	3,39 (30,0)	20,33	6,80 (60,0)	1,86 (2,49)	6000	2198-H015-ERSx
					7,82 (69,0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1003C	2500	3,41	4,18 (37,0)	10,61	9,29 (82,0)	0,96 (1,29)	2500	2198-H008-ERSx
					11,15 (99,0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1003F	4750	6,14	4,18 (37,0)	20,20	9,76 (86,0)	1,65 (2,21)	4750	2198-H015-ERSx
					11,15 (99,0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1003T	7000	9,58	4,18 (37,0)	28,80	9,76 (86,0)	1,77 (2,37)	7000	2198-H025-ERSx
					11,15 (99,0)			2198-H040-ERSx
VPL-B1152C	2250	3,13	5,10 (45,0)	10,74	10,80 (95,0)	1,06 (1,42)	2250	2198-H008-ERSx
					13,12 (116)			2198-H015-ERSx
VPL-B1152F	4500	6,17	5,10 (45,0)	21,19	10,95 (97,0)	1,40 (1,88)	4000	2198-H015-ERSx
					13,12 (116)			2198-H025-ERSx
VPL-B1152T	6500	10,81	5,08 (45,0)	32,10	12,14 (107)	2,29 (3,07)	6500	2198-H025-ERSx
					13,12 (116)			2198-H040-ERSx
VPL-B1153E	3200	6,13	6,55 (58,0)	21,33	16,85 (149)	1,75 (2,35)	3200	2198-H015-ERSx
					20,33 (180)			2198-H025-ERSx
VPL-B1153F	5000	8,88	6,55 (58,0)	33,0	18,30 (162)	2,30 (3,08)	5000	2198-H025-ERSx
					20,33 (180)			2198-H040-ERSx

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V) (continua)

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
VPL-B1303C	2250	6,30	8,80 (78,0)	18,47	19,83 (175)	1,83 (2,45)	2250	2198-H015-ERSx
					20,72 (183)			2198-H025-ERSx
VPL-B1303F	4000	10,10	8,80 (78,0)	31,0	19,85 (175)	2,82 (3,78)	4000	2198-H025-ERSx
					20,72 (183)			2198-H040-ERSx
VPL-B1304C	2150	7,0	10,29 (91,0)	22,3	22,55 (199)	1,75 (2,35)	2150	2198-H015-ERSx
					28,45 (252)			2198-H025-ERSx
VPL-B1304E	3500	9,44	10,29 (91,0)	33,76	25,03 (221)	2,82 (3,78)	3500	2198-H025-ERSx
					28,45 (252)			2198-H040-ERSx
VPL-B1306C	2500	10,80	13,38 (118)	32,94	31,21 (276)	2,46 (3,30)	2500	2198-H025-ERSx
					34,62 (306)			2198-H040-ERSx
VPL-B1306F	4250	14,78	13,38 (118)	55,83	28,50 (252)	2,95 (3,95)	4250	2198-H040-ERSx
					34,62 (306)			2198-H070-ERSx
VPL-B1651C	2750	10,21	11,50 (102)	29,29	21,68 (192)	2,32 (3,11)	2750	2198-H025-ERSx
					22,45 (199)			2198-H040-ERSx
VPL-B1651F	4750	17,60	11,43 (101)	57,27	18,02 (159)	4,38 (5,87)	4750	2198-H040-ERSx
					22,45 (199)			2198-H070-ERSx
VPL-B1652C	2700	16,0	19,40 (172)	49,88	44,78 (396)	4,18 (5,60)	2700	2198-H040-ERSx
					48,60 (430)			2198-H070-ERSx
VPL-B1652F	4000	18,60	17,60 (156)	60,00	48,60 (430)	4,77 (6,40)	4000	2198-H070-ERSx
VPL-B1653C	2300	17,75	25,76 (228)	45,90	55,14 (488)	4,38 (5,87)	2300	2198-H040-ERSx
				55,60	66,70 (590)			2198-H070-ERSx
VPL-B1653D	3000	18,60	24,20 (214)	68,00	67,80 (600)	5,50 (7,30)	3000	2198-H070-ERSx
VPL-B1654B	1850	15,54	32,97 (292)	45,90	65,38 (578)	5,55 (7,44)	1850	2198-H040-ERSx
				55,75	79,30 (702)			2198-H070-ERSx
VPL-B1654D	3000	24,47	32,0 (283)	81,30	75,30 (666)	7,16 (9,60)	3000	2198-H070-ERSx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com o motor a 40 °C (104 °F) e o inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. VPF com inversores Kinetix 5500

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
VPF-A0632F	4800	2,55	0,93 (8,0)	8,75	2,69 (24,0)	0,36 (0,48)	4800	2198-H008-ERSx
VPF-A0633C	3000	2,50	1,27 (11,0)	8,75	4,09 (36,0)	0,37 (0,50)	3000	2198-H008-ERSx
VPF-A0633F	4500	3,52	1,27 (11,0)	8,80	2,87 (25,0)	0,47 (0,63)	4500	2198-H008-ERSx
				12,60	4,09 (36,0)			2198-H015-ERSx
VPF-A0752C	3300	3,80	1,61 (14,0)	13,30	4,39 (39,0)	0,49 (0,66)	3300	2198-H015-ERSx
VPF-A0752E	4800	4,90	1,61 (14,0)	17,70	4,10 (36,0)	0,63 (0,84)	4800	2198-H015-ERSx
				18,90	4,39 (39,0)			2198-H025-ERSx
VPF-A0753C	3300	4,09	2,16 (19,0)	17,70	6,55 (58,0)	0,59 (0,79)	3300	2198-H015-ERSx
				18,90	7,02 (62,0)			2198-H025-ERSx

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
VPF-A0753E	4600	6,12	2,28 (20,0)	17,70	5,13 (45,0)	0,76 (1,02)	4600	2198-H015-ERSx
				25,34	7,35 (65,0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1001C	2800	3,61	1,93 (17,0)	8,80	3,22 (28,0)	0,56 (0,75)	2800	2198-H008-ERSx
				10,38	3,78 (33,0)			2198-H015-ERSx
VPF-A1001M	6500	7,15	1,95 (17,0)	17,70	3,31 (29,0)	1,29 (1,73)	6500	2198-H015-ERSx
				20,20	3,78 (33,0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1002C	3000	6,24	3,39 (30,0)	17,70	6,80 (60,0)	1,03 (1,38)	3000	2198-H015-ERSx
				20,33	7,82 (69,0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1002F	5000	10,04	3,26 (29,0)	28,30	6,77 (60,0)	1,60 (2,14)	5000	2198-H025-ERSx
				34,30	7,82 (69,0)			2198-H040-ERSx
VPF-A1003C	2250	6,14	4,18 (37,0)	17,70	9,76 (86,0)	0,83 (1,11)	2250	2198-H015-ERSx
				20,20	11,15 (99,0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1003E	3750	9,58	4,18 (37,0)	28,30	9,76 (86,0)	1,25 (1,67)	3750	2198-H025-ERSx
				28,80	11,15 (99,0)			2198-H040-ERSx
VPF-A1003F	5500	15,62	4,18 (37,0)	45,90	10,25 (90,0)	1,81 (2,42)	5500	2198-H040-ERSx
				50,0	11,15 (99,0)			2198-H070-ERSx
VPF-A1153C	2300	8,88	6,50 (58,0)	28,30	18,30 (162)	1,16 (1,56)	2300	2198-H025-ERSx
				33,0	20,33 (180)			2198-H040-ERSx
VPF-A1303B	1950	10,34	8,80 (78,0)	28,30	19,85 (175)	1,53 (2,05)	1950	2198-H025-ERSx
				31,0	20,72 (183)			2198-H040-ERSx
VPF-A1303F	4000	18,60	7,75 (69,0)	45,90	15,36 (136)	2,25 (3,02)	4000	2198-H040-ERSx
				62,0	20,72 (183)			2198-H070-ERSx
VPF-A1304A	1600	9,43	10,29 (91,0)	28,30	25,03 (221)	1,47 (1,98)	1600	2198-H025-ERSx
				33,76	28,45 (252)			2198-H040-ERSx
VPF-A1304D	3000	18,40	10,20 (90,0)	45,90	21,48 (190)	1,98 (2,65)	3000	2198-H040-ERSx
				58,0	27,10 (240)			2198-H070-ERSx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com o motor a 40 °C (104 °F) e o inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
VPF-B0632F	4600	1,20	0,93 (8,0)	3,50	2,26 (20,0)	0,34 (0,46)	4600	2198-H003-ERSx
				4,20	2,69 (24,0)			2198-H008-ERSx
VPF-B0632T	8000	2,55	0,93 (8,0)	8,75	2,69 (24,0)	0,41 (0,55)	8000	2198-H008-ERSx
VPF-B0633M	6700	2,50	1,27 (11,0)	8,75	4,09 (36,0)	0,49 (0,66)	6700	2198-H008-ERSx
VPF-B0633T	8000	3,52	1,27 (11,0)	8,80	2,87 (25,0)	0,48 (0,64)	8000	2198-H008-ERSx
				12,60	4,09 (36,0)			2198-H015-ERSx
VPF-B0752E	4900	2,70	1,61 (14,0)	8,80	4,10 (36,0)	0,64 (0,86)	4900	2198-H008-ERSx
				9,45	4,39 (39,0)			2198-H015-ERSx
VPF-B0752F	7000	3,80	1,61 (14,0)	13,30	4,39 (39,0)	0,76 (1,02)	7000	2198-H015-ERSx

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V) (continua)

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
VPF-B0752M	8000	4,90	1,61 (14,0)	17,70	4,10 (36,0)	0,77 (1,04)	8000	2198-H015-ERSx
				18,90	4,39 (39,0)			2198-H025-ERSx
VPF-B0753E	4500	3,80	2,28 (20,0)	13,30	7,35 (65,0)	0,77 (1,04)	4500	2198-H015-ERSx
VPF-B0753F	6600	4,09	2,16 (19,0)	17,70	6,55 (58,0)	0,61 (0,82)	6600	2198-H015-ERSx
				18,90	7,02 (62,0)			2198-H025-ERSx
VPF-B0753M	8000	6,12	2,28 (20,0)	17,70	5,13 (45,0)	0,78 (1,05)	8000	2198-H015-ERSx
				25,34	7,35 (65,0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1001M	6000	3,61	1,93 (17,0)	8,80	3,22 (28,0)	1,14 (1,53)	6000	2198-H008-ERSx
				10,38	3,78 (33,0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1002E	3300	3,44	3,39 (30,0)	8,80	6,47 (57,0)	1,12 (1,50)	3300	2198-H008-ERSx
				10,69	7,82 (69,0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1002M	6000	6,24	3,39 (30,0)	17,70	6,80 (60,0)	1,86 (2,49)	6000	2198-H015-ERSx
				20,33	7,82 (69,0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1003C	2500	3,41	4,18 (37,0)	8,80	9,29 (82,0)	0,91 (1,23)	2500	2198-H008-ERSx
				10,61	11,15 (99,0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1003F	4750	6,14	4,18 (37,0)	17,70	9,76 (86,0)	1,57 (2,10)	4750	2198-H015-ERSx
				20,20	11,15 (99,0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1003T	7000	9,58	4,18 (37,0)	28,30	9,76 (86,0)	1,68 (2,25)	7000	2198-H025-ERSx
				28,80	11,15 (99,0)			2198-H040-ERSx
VPF-B1153E	3200	6,13	6,50 (58,0)	17,70	16,85 (149)	1,40 (2,88)	3200	2198-H015-ERSx
				21,33	20,33 (180)			2198-H025-ERSx
VPF-B1153F	5000	8,88	6,50 (58,0)	28,30	18,30 (162)	2,49 (2,00)	5000	2198-H025-ERSx
				33,0	20,33 (180)			2198-H040-ERSx
VPF-B1303C	2250	6,30	8,80 (78,0)	17,70	19,83 (175)	1,74 (2,33)	2250	2198-H015-ERSx
				18,47	20,72 (183)			2198-H025-ERSx
VPF-B1303F	4000	10,10	8,80 (78,0)	28,30	19,85 (175)	2,54 (3,40)	4000	2198-H025-ERSx
				31,0	20,72 (183)			2198-H040-ERSx
VPF-B1304C	2150	7,0	10,29 (91,0)	17,70	22,55 (199)	1,49 (2,00)	2150	2198-H015-ERSx
				22,3	28,45 (252)			2198-H025-ERSx
VPF-B1304E	3500	9,44	10,29 (91,0)	28,30	25,03 (221)	2,40 (3,21)	3500	2198-H025-ERSx
				33,76	28,45 (252)			2198-H040-ERSx
VPF-B1652C	2700	16,0	19,40 (172)	45,90	44,78 (396)	4,18 (5,60)	2700	2198-H040-ERSx
				49,88	48,60 (430)			2198-H070-ERSx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com o motor a 40 °C (104 °F) e o inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. VPS com inversores Kinetix 5500

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Velocidade na saída classificada de motor rpm	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
VPS-B1304D	3000	7,1	8,1 (72,0)	17,7	17,9 (158)	1,40	3000	2198-H015-ERSx
				26,0	27,1 (240)			2198-H025-ERSx
VPS-B1653D	3000	17,0	21,0 (186)	45,9	50,1 (443)	3,29	3000	2198-H040-ERSx
				68,0	67,8 (600)			2198-H070-ERSx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com o motor a 40 °C (104 °F) e o inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPL com inversores Kinetix 5500

Estes motores exigem o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK. Os motores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
MPL-A1510V	8000	1,05	0,26 (2,3)	3,40	0,77 (6,8)	0,16	2198-H003-ERSx
MPL-A1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	2198-H008-ERSx
MPL-A1530U	7000	2,82	0,90 (8,0)	10,1	2,82 (24,9)	0,39	2198-H015-ERSx
MPL-A210V	8000	3,09	0,55 (4,8)	10,2	1,52 (13,4)	0,37	2198-H015-ERSx
MPL-A220T	6000	4,54	1,61 (14,2)	15,5	4,74 (41,9)	0,62	2198-H015-ERSx
MPL-A230P	5000	5,40	2,10 (18,6)	23,0	8,2 (73,0)	0,86	2198-H025-ERSx
MPL-A310F	3000	3,24	1,58 (14,0)	8,80	3,44 (30,4)	0,46	2198-H008-ERSx
				9,30	3,61 (31,9)		2198-H015-ERSx
MPL-A310P	5000	4,91	1,58 (14,0)	14,0	3,61 (31,9)	0,73	2198-H015-ERSx
MPL-A320H	3500	6,10	3,05 (27,0)	19,3	7,91 (70,0)	1,0	2198-H025-ERSx
MPL-A320P	5000	9,00	3,05 (27,0)	28,3	7,60 (44,8)	1,3	2198-H025-ERSx
				29,5	7,91 (70,0)		2198-H040-ERSx
MPL-A330P	5000	12,0	4,18 (37,0)	38,0	11,1 (98,2)	1,8	2198-H040-ERSx
MPL-A420P	5000	12,9	4,79 (42,3)	46,0	13,6 (119)	2,0	2198-H040-ERSx
MPL-A430H	3500	12,2	6,21 (55,0)	45,0	19,8 (175)	1,8	2198-H040-ERSx
MPL-A430P	5000	16,80	5,99 (52,9)	67,0	19,8 (175)	2,2	2198-H070-ERSx
MPL-A4530F	2800	13,40	8,36 (74,0)	42,0	20,3 (179)	1,9	2198-H040-ERSx
MPL-A4530K	4000	19,50	8,13 (71,9)	62,0	20,3 (179)	2,5	2198-H070-ERSx
MPL-A4540C	1500	9,55	10,30 (91,1)	28,3	26,23 (232)	1,5	2198-H025-ERSx
				29,0	27,1 (239)		2198-H040-ERSx
MPL-A4540F	3000	18,40	10,19 (90,1)	45,9	22,09 (195)	2,6	2198-H040-ERSx
				58,0	27,1 (239)		2198-H070-ERSx
MPL-A4560F	3000	22,0	14,1 (125)	66,0	34,4 (305)	3,0	2198-H070-ERSx
MPL-A520K	4000	15,0	10,77 (95,2)	65,0	24,2 (214)	3,5	2198-H070-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
MPL-B1510V	8000	0,95	0,26 (2,3)	3,10	0,77 (6,8)	0,16	2198-H003-ERSx
MPL-B1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	2198-H008-ERSx
MPL-B1530U	7000	2,0	0,90 (8,0)	7,20	2,82 (24,9)	0,39	2198-H008-ERSx
MPL-B210V	8000	1,75	0,55 (4,9)	5,80	1,52 (13,4)	0,37	2198-H008-ERSx
MPL-B220T	6000	3,30	1,61 (14,2)	8,80	3,67 (32,5)	0,62	2198-H008-ERSx
				11,3	4,74 (41,9)		2198-H015-ERSx
MPL-B230P	5000	2,60	2,10 (18,6)	8,80	6,39 (56,6)	0,86	2198-H008-ERSx
				11,3	8,20 (73,0)		2198-H015-ERSx
MPL-B310P	5000	2,4	1,6 (14,1)	7,10	3,6 (32)	0,77	2198-H008-ERSx
MPL-B320P	5000	4,5	3,10 (27)	14,0	8,2 (72,5)	1,5	2198-H015-ERSx
MPL-B330P	5000	6,1	4,18 (37)	17,7	10,4 (92,0)	1,8	2198-H015-ERSx
				19,0	11,1 (98)		2198-H025-ERSx
MPL-B420P	5000	6,3	4,74 (42)	17,7	11,3 (100)	1,9	2198-H015-ERSx
				22,0	13,5 (119)		2198-H025-ERSx
MPL-B430P	5000	9,2	6,55 (58)	28,3	17,6 (156)	2,2	2198-H025-ERSx
				32,0	19,8 (175)		2198-H040-ERSx
MPL-B4530F	3000	6,7	8,36 (74)	17,7	17,7 (157)	2,1	2198-H015-ERSx
				21,0	20,3 (180)		2198-H025-ERSx
MPL-B4530K	4000	9,9	8,25 (73)	28,3	18,7 (166)	2,6	2198-H025-ERSx
				31,0	20,3 (179)		2198-H040-ERSx
MPL-B4540F	3000	9,1	10,20 (90)	28,3	26,2 (232)	2,6	2198-H025-ERSx
				29,0	27,1 (240)		2198-H040-ERSx
MPL-B4560F	3000	11,3	13,85 (123)	28,3	28,4 (251)	3,2	2198-H025-ERSx
		11,8	14,0 (124)	36,0	34,4 (304)		2198-H040-ERSx
MPL-B520K	4000	11,3	10,4 (92)	28,3	20,6 (182)	3,5	2198-H025-ERSx
		11,5	10,7 (95)	33,0	23,2 (205)		2198-H040-ERSx
MPL-B540D	2000	10,5	19,4 (172)	23,0	41,0 (362)	3,4	2198-H025-ERSx
MPL-B540K	4000	20,4	19,4 (171)	60,0	48,6 (430)	5,4	2198-H070-ERSx
MPL-B560F	3000	20,6	26,8 (237)	68,0	67,8 (600)	5,5	2198-H070-ERSx
MPL-B580F	3000	26,0	34,0 (300)	81,3	78,9 (698)	7,1	2198-H070-ERSx
MPL-B580J	3800	32,0	34,0 (301)	81,3	71,52 (633)	7,9	2198-H070-ERSx
MPL-B640F	3000	32,0	36,7 (325)	65,0	72,3 (640)	6,1	2198-H070-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPM com inversores Kinetix 5500

Estes motores exigem o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK. Os motores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
MPM-A1151M	4500	6000	7,65	2,3 (20,3)	28,3	6,2 (54,9)	0,90	2198-H025-ERSx
					30,5	6,6 (58,4)		2198-H040-ERSx
MPM-A1152F	3000	5000	11,30	4,4 (38,9)	28,3	9,4 (83,2)	1,40	2198-H025-ERSx
			11,93	4,7 (41,6)	44,8	13,5 (119)		2198-H040-ERSx
MPM-A1153F	3000	5000	16,18	6,5 (57,5)	45,9	15,3 (135)	1,45	2198-H040-ERSx
					64,5	19,8 (175)		2198-H070-ERSx
MPM-A1302F	3000	4500	17,28	6,6 (58,4)	45,9	12,7 (112)	1,65	2198-H040-ERSx
					50,2	13,5 (119)		2198-H070-ERSx
MPM-A1304F	3000	4000	19,65	9,3 (82,0)	45,9	18,6 (165)	2,20	2198-H040-ERSx
					48,3	19,3 (171)		2198-H070-ERSx
MPM-A1651F	3000	5000	30,96	10,7 (94,7)	73,8	20,5 (181)	2,50	2198-H070-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
MPM-B1151F	3000	5000	2,71	2,3 (20,3)	8,8	6,0 (53,1)	0,75	2198-H008-ERSx
					9,9	6,6 (58,0)		2198-H015-ERSx
MPM-B1151T	6000	7000	5,62	2,3 (20,3)	17,7	5,3 (46,9)	0,90	2198-H015-ERSx
					20,5	5,9 (52,2)		2198-H025-ERSx
MPM-B1152C	1500	3000	3,61	5,0 (44,2)	12,4	13,5 (119)	1,20	2198-H015-ERSx
MPM-B1152F	3000	5200	6,17	5,0 (44,2)	17,7	11,7 (103)	1,40	2198-H015-ERSx
					21,1	13,5 (119)		2198-H025-ERSx
MPM-B1152T	6000	7000	11,02	5,0 (44,2)	28,3	10,7 (94,7)	1,40	2198-H025-ERSx
					37,9	13,5 (119)		2198-H040-ERSx
MPM-B1153E	2250	3500	6,21	6,5 (57,5)	17,7	16,9 (149)	1,40	2198-H015-ERSx
					21,6	19,8 (175)		2198-H025-ERSx
MPM-B1153F	3000	5500	9,20	6,5 (57,5)	28,3	17,9 (158)	1,40	2198-H025-ERSx
					32,0	19,8 (175)		2198-H040-ERSx
MPM-B1153T	6000	7000	15,95	6,5 (57,5)	45,9	14,8 (131)	1,45	2198-H040-ERSx
					55,5	16,5 (146)		2198-H070-ERSx
MPM-B1302F	3000	4500	8,57	6,6 (58,4)	22,1	13,5 (119)	1,65	2198-H025-ERSx
MPM-B1302M	4500	6000	12,57	6,6 (58,4)	32,4	13,5 (119)	1,65	2198-H040-ERSx
MPM-B1302T	6000	7000	16,83	6,7 (59,3)	43,4	13,5 (119)	1,65	2198-H040-ERSx
MPM-B1304C	1500	2750	7,00	10,3 (91,1)	17,7	22,8 (202)	2,00	2198-H015-ERSx
					21,5	27,1 (240)		2198-H025-ERSx

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V) (continua)**

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
MPM-B1304E	2250	4000	10,75	10,2 (90,3)	28,3	23,4 (207)	2,20	2198-H025-ERSx
					34,2	27,1 (240)		2198-H040-ERSx
MPM-B1304M	4500	6000	19,02	10,4 (92,0)	60,6	27,1 (240)	2,20	2198-H070-ERSx
MPM-B1651C	1500	3500	10,21	11,4 (101)	28,3	22,7 (201)	2,50	2198-H025-ERSx
					29,2	23,2 (205)		2198-H040-ERSx
MPM-B1651F	3000	5000	17,75	11,4 (101)	45,9	21,9 (194)	2,50	2198-H040-ERSx
					50,9	23,2 (205)		2198-H070-ERSx
MPM-B1651M	4500	5000	22,46	11,4 (101)	56,8	23,2 (205)	2,50	2198-H070-ERSx
MPM-B1652C	1500	2500	11,51	16,0 (142)	33,6	40,0 (354)	3,80	2198-H040-ERSx
MPM-B1652E	2250	3500	20,94	21,1 (187)	60,5	48,0 (425)	4,30	2198-H070-ERSx
MPM-B1652F	3000	4500	28,74	21,1 (187)	84,1	48,0 (425)	4,30	2198-H070-ERSx
MPM-B1653C	1500	2500	20,05	26,7 (236)	59,2	67,8 (600)	4,60	2198-H070-ERSx
MPM-B1653E	2250	3500	27,00	26,8 (237)	72,9	62,0 (549)	5,10	2198-H070-ERSx
MPM-B2152C	1500	2500	27,40	36,7 (325)	55,4	72,3 (640)	5,60	2198-H070-ERSx
MPM-B2153B	1250	2000	24,06	48,0 (425)	60,0	101,1 (895)	6,80	2198-H070-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPF com inversores Kinetix 5500**

Estes motores exigem o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK. Os motores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (classe de 200 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
MPF-A310P	5000	4,50	1,58 (14,0)	14,0	3,61 (31,9)	0,73	2198-H015-ERSx
MPF-A320H	3500	6,10	3,05 (27,0)	17,7	7,33 (64,9)	1,0	2198-H015-ERSx
				19,3	7,91 (70,0)		2198-H025-ERSx
MPF-A320P	5000	9,00	3,05 (27,0)	28,3	7,59 (67,2)	1,3	2198-H025-ERSx
				29,5	7,91 (70,0)		2198-H040-ERSx
MPF-A330P	5000	12,0	3,85 (34,0)	38,0	10,32 (91,2)	1,6	2198-H040-ERSx
MPF-A430H	3500	12,2	6,21 (55,0)	45,0	19,82 (175)	1,8	2198-H040-ERSx
MPF-A430P	5000	16,80	5,94 (52,5)	45,9	14,4 (127)	1,9	2198-H040-ERSx
				67,0	19,80 (175)		2198-H070-ERSx
MPF-A4530K	4000	19,50	8,08 (71,4)	62,0	20,30 (179)	2,3	2198-H070-ERSx
MPF-A4540F	3000	18,40	10,15 (89,7)	45,9	22,09 (195)	2,5	2198-H040-ERSx
				58,0	27,10 (239)		2198-H070-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
MPF-B310P	5000	2,30	1,60 (14)	7,10	3,6 (32)	0,77	2198-H008-ERSx
MPF-B320P	5000	4,24	3,10 (27)	14,0	7,8 (69)	1,5	2198-H015-ERSx
MPF-B330P	5000	5,70	4,18 (37)	17,7	10,4 (92,0)	1,6	2198-H015-ERSx
				19,0	11,1 (98)		2198-H025-ERSx
MPF-B430P	5000	9,20	6,55 (58)	28,3	17,6 (156)	2,0	2198-H025-ERSx
				32,0	19,8 (175)		2198-H040-ERSx
MPF-B4530K	4000	9,90	8,25 (73)	28,3	18,7 (165)	2,4	2198-H025-ERSx
				31,0	20,3 (179)		2198-H040-ERSx
MPF-B4540F	3000	9,10	10,20 (90)	28,3	26,2 (232)	2,5	2198-H025-ERSx
				29,0	27,1 (240)		2198-H040-ERSx
MPF-B540K	4000	20,5	19,4 (171)	60,0	48,6 (430)	4,1	2198-H070-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPS com inversores Kinetix 5500**

Estes motores exigem o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK. Os motores MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

**Especificações de desempenho do motor cód. cat. MPS com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
MPS-A330P	5000	9,80	3,60 (32,0)	28,3	8,79 (77,8)	1,3	2198-H025-ERSx
				38,0	11,10 (98,2)		2198-H040-ERSx
MPS-A4540F	3000	14,4	8,1 (72)	45,9	22,84 (202)	1,4	2198-H040-ERSx
				56,0	27,1 (240)		2198-H070-ERSx

**Especificações de desempenho do motor cód. cat. MPS com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade classificada, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW (HP)	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
MPS-B330P	5000	4,9	3,60 (32)	17,7	10,5 (92,9)	1,3	2198-H015-ERSx
				19,0	11,0 (97,2)		2198-H025-ERSx
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1 (72)	17,7	19,2 (170)	1,4	2198-H015-ERSx
				26,0	27,1 (240)		2198-H025-ERSx
MPS-B560F	3000	17,0	21,5 (190)	45,9	49,7 (440)	3,5	2198-H040-ERSx
				68,0	67,8 (600)		2198-H070-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

# Especificações de desempenho de controle de movimento linear

Estas famílias de motor linear são compatíveis com servo-drives Kinetix 5500.

Família de controle de movimento linear	Página
Impulsores lineares integrados LDAT-Series	55
Etapas lineares integradas de MP-Series (cód. cat. MPAS, parafuso esférico)	62
Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAR)	63
Cilindros elétricos para aplicação pesada MP-Series (cód. cat. MPAL)	64

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 5500 que incluem seleção de código de catálogo de cabo e curvas de força/velocidade, consulte o Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM009](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de atuador/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificações de desempenho de LDAT-Series com inversores Kinetix 5500

Estes atuadores exigem o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 200 V e impulsores lineares de frame 30

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
LDAT-S031010-DDx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2198-H015-ERSx
LDAT-S031020-DDx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-DDx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-DDx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-DDx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,44	2198-H025-ERSx
LDAT-S032020-DDx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-DDx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-DDx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-EDx	3,1	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,40	2198-H015-ERSx
LDAT-S032020-EDx	4,1					0,47	
LDAT-S032030-EDx	4,7					0,52	
LDAT-S032040-EDx	5,0					0,55	
LDAT-S033010-DDx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2198-H040-ERSx
LDAT-S033020-DDx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DDx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DDx						0,55	
LDAT-S033010-EDx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,65	2198-H015-ERSx
LDAT-S033020-EDx	4,4					0,65	
LDAT-S033030-EDx						0,65	
LDAT-S033040-EDx						0,65	

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 200 V e impulsor linear de frame 50**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
LDAT-S051010-DDx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,31	2198-H015-ERSx
LDAT-S051020-DDx	3,7					0,38	
LDAT-S051030-DDx	4,1					0,42	
LDAT-S051040-DDx	4,4					0,44	
LDAT-S051050-DDx	4,7					0,46	
LDAT-S052010-DDx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,79	2198-H025-ERSx
LDAT-S052020-DDx	4,8					0,97	
LDAT-S052030-DDx	5,00					1,01	
LDAT-S052040-DDx							
LDAT-S052050-DDx							
LDAT-S052010-EDx a LDAT-S052050-EDx	2,6	3,1		11,4		0,50	2198-H015-ERSx
LDAT-S053010-DDx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,31	2198-H040-ERSx
LDAT-S053020-DDx	5,0					1,53	
LDAT-S053030-DDx a LDAT-S053050-DDx	5,0					1,53	
LDAT-S053010-EDx a LDAT-S053050-EDx	1,7	3,1		11,4		0,47	2198-H015-ERSx
LDAT-S054010-DDx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	1,87	2198-H040-ERSx
LDAT-S054020-DDx a LDAT-S054050-DDx	5,0					2,05	
LDAT-S054010-EDx a LDAT-S054050-EDx	2,6	6,2		22,7		1,02	2198-H025-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 200 V e impulsores lineares de frame 70

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
LDAT-S072010-DDx a LDAT-S072070-DDx	3,5	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,03	2198-H025-ERSx
LDAT-S072010-EDx a LDAT-S072070-EDx	1,7	3,0		11,0		0,47	2198-H015-ERSx
LDAT-S073010-DDx a LDAT-S073070-DDx	3,5	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	1,57	2198-H040-ERSx
LDAT-S073010-EDx a LDAT-S073070-EDx	1,2	3,0		10,9		0,41	2198-H015-ERSx
LDAT-S074010-DDx a LDAT-S074070-DDx	3,5	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	2,08	2198-H040-ERSx
LDAT-S074010-EDx a LDAT-S074070-EDx	1,8	6,0		21,7		0,95	2198-H025-ERSx
LDAT-S076010-DDx a LDAT-S076070-DDx	3,5	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	3,17	2198-H070-ERSx
LDAT-S076010-EDx a LDAT-S076070-EDx	1,8	9,1		33,2		1,45	2198-H040-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 200 V e impulsores lineares de frame 100

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
LDAT-S102010-DDx a LDAT-S102090-DDx	2,6	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	0,96	2198-H025-ERSx
LDAT-S102010-EDx a LDAT-S102090-EDx	1,3	2,9		10,5		0,42	2198-H015-ERSx
LDAT-S103010-DDx a LDAT-S103090-DDx	2,7	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	1,47	2198-H040-ERSx
LDAT-S103010-EDx a LDAT-S103090-EDx	0,9	2,9		10,5		0,30	2198-H015-ERSx
LDAT-S104010-DDx a LDAT-S104090-DDx	2,7	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	2,07	2198-H040-ERSx
LDAT-S104010-EDx a LDAT-S104090-EDx	1,3	5,7		21,0		0,86	2198-H025-ERSx
LDAT-S106010-DDx a LDAT-S106090-DDx	2,7	17,3	1403 (315)	63,0	3871 (870)	2,94	2198-H070-ERSx
LDAT-S106010-EDx a LDAT-S106090-EDx	1,3	8,6		31,5		1,28	2198-H040-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 200 V e impulsores lineares de frame 150**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
LDAT-S152010-DDx a LDAT-S152090-DDx	1,8	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	0,87	2198-H025-ERSx
LDAT-S152010-EDx a LDAT-S152090-EDx	0,9	2,7		9,8	1679 (377)	0,34	2198-H015-ERSx
LDAT-S153010-DDx a LDAT-S153090-DDx	1,8	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	1,33	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-DDx a LDAT-S154090-DDx	1,8	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	1,78	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-EDx a LDAT-S154090-EDx	0,9	5,3		19,5	3383 (761)	0,70	2198-H025-ERSx
LDAT-S156010-DDx a LDAT-S156090-DDx	1,8	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	2,71	2198-H070-ERSx
LDAT-S156010-EDx a LDAT-S156090-EDx	0,9	8,1		19,8	5110 (1149)	1,05	2198-H025-ERSx

**Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 400 V e impulsores lineares de frame 30**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
LDAT-S031010-DDx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2198-H015-ERSx
LDAT-S031020-DDx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-DDx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-DDx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-DDx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,40	2198-H025-ERSx
LDAT-S032020-DDx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-DDx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-DDx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-EDx	3,1	3,7	126 (28)	12,2	336 (76)	0,40	2198-H015-ERSx
LDAT-S032020-EDx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-EDx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-EDx	5,0					0,63	
LDAT-S033010-DDx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2198-H040-ERSx
LDAT-S033020-DDx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DDx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DDx						0,95	
LDAT-S033010-EDx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,67	2198-H015-ERSx
LDAT-S033020-EDx	4,7					0,87	
LDAT-S033030-EDx	5,0					0,91	
LDAT-S033040-EDx						0,91	

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 400 V e impulsores lineares de frame 50

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
LDAT-S051010-DDx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,34	2198-H015-ERSx
LDAT-S051020-DDx	3,7					0,43	
LDAT-S051030-DDx	4,1					0,49	
LDAT-S051040-DDx	4,4					0,53	
LDAT-S051050-DDx	4,7					0,55	
LDAT-S052010-DDx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,92	2198-H025-ERSx
LDAT-S052020-DDx	4,8					1,20	
LDAT-S052030-DDx	5,0					1,24	
LDAT-S052040-DDx							
LDAT-S052050-DDx							
LDAT-S052010-EDx	3,7	3,1		11,4		0,80	2198-H015-ERSx
LDAT-S052020-EDx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-EDx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-EDx							
LDAT-S052050-EDx							
LDAT-S053010-DDx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,56	2198-H040-ERSx
LDAT-S053020-DDx	5,0					1,87	
LDAT-S053030-DDx a LDAT-S053050-DDx							
LDAT-S053010-EDx a LDAT-S053050-EDx	3,5	3,1		11,4		1,04	2198-H015-ERSx
LDAT-S054010-DDx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	2,26	2198-H040-ERSx
LDAT-S054020-DDx a LDAT-S054050-DDx	5,00					2,53	
LDAT-S054010-EDx	4,4	6,2		22,7		1,87	2198-H025-ERSx
LDAT-S054020-EDx a LDAT-S054050-EDx	5,0					2,05	

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 400 V e impulsores lineares de frame 70**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)			
LDAT-S072010-DDx	3,9	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,37	2198-H025-ERSx			
LDAT-S072020-DDx	5,0					364 (82)		22,0	1055 (237)	1,64
LDAT-S072030-DDx a LDAT-S072070-DDx										1,64
LDAT-S072010-EDx	3,5	3,0	364 (82)	11,0	1055 (237)	1,03	2198-H015-ERSx			
LDAT-S072020-EDx a LDAT-S072070-EDx						1,03				
LDAT-S073010-DDx						4,4		9,0	554 (125)	32,8
LDAT-S073020-DDx a LDAT-S073070-DDx	5,0	2,50								
LDAT-S073010-EDx a LDAT-S073070-EDx	2,4	3,0	10,9	1,01	2198-H015-ERSx					
LDAT-S074010-DDx	4,7	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	3,15	2198-H040-ERSx			
LDAT-S074020-DDx a LDAT-S074070-DDx	5,0					3,30				
LDAT-S074010-EDx a LDAT-S074070-EDx	3,5					6,0		21,7	2,08	2198-H025-ERSx
LDAT-S076010-DDx	5,0	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	5,02	2198-H070-ERSx			
LDAT-S076020-DDx a LDAT-S076070-DDx						5,02				
LDAT-S076010-EDx a LDAT-S076070-EDx						3,5		9,1	33,2	3,18

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 400 V e impulsores lineares de frame 100

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)	
LDAT-S102010-DDx	3,4	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	1,44	2198-H025-ERSx	
LDAT-S102020-DDx	4,4					1,74		
LDAT-S102030-DDx	5,0					1,91		
LDAT-S102040-DDx						10,5		0,96
LDAT-S102050-DDx a LDAT-S102090-DDx								
LDAT-S102010-EDx a LDAT-S102090-EDx	2,6	2,9	10,5	0,96	2198-H015-ERSx			
LDAT-S103010-DDx	3,8	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	2,41	2198-H040-ERSx	
LDAT-S103020-DDx	5,0					2,93		
LDAT-S103030-DDx a LDAT-S103090-DDx						10,5		0,92
LDAT-S103010-EDx a LDAT-S103090-EDx	1,8	2,9	10,5	0,92	2198-H015-ERSx			
LDAT-S104010-DDx	4,1	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	3,76	2198-H040-ERSx	
LDAT-S104020-DDx	5,0					4,29		
LDAT-S104030-DDx a LDAT-S104090-DDx						21,0		2,07
LDAT-S104010-EDx a LDAT-S104090-EDx	2,7	5,7	21,0	2,07	2198-H025-ERSx			
LDAT-S106010-DDx	4,5	17,3	1403 (315)	63,0	3871 (870)	5,41	2198-H070-ERSx	
LDAT-S106020-DDx a LDAT-S106090-DDx	5,0					5,87		
LDAT-S106010-EDx a LDAT-S106090-EDx	2,7					8,6		31,5

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 400 V e impulsores lineares de frame 150

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
LDAT-S152010-DDx	3,2	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	1,76	2198-H025-ERSx
LDAT-S152020-DDx a LDAT-S152090-DDx	3,5					1,89	
LDAT-S152010-EDx a LDAT-S152090-EDx	1,8					2,7	
LDAT-S153010-DDx a LDAT-S153090-DDx	3,6	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	2,87	2198-H040-ERSx
LDAT-S153010-EDx a LDAT-S153090-EDx	1,2	2,7		9,1		0,80	2198-H015-ERSx

### Especificações de desempenho com operação de inversor de classe de 400 V e impulsos lineares de frame 150

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
LDAT-S154010-DDx a LDAT-S154090-DDx	3,5	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	3,83	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-EDx a LDAT-S154090-EDx	1,8	5,3		19,5		1,78	2198-H025-ERSx
LDAT-S156010-DDx a LDAT-S156090-DDx	3,6	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	5,85	2198-H070-ERSx
LDAT-S156010-EDx a LDAT-S156090-EDx	1,8	8,1		19,8		2,71	2198-H025-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

### Especificações de desempenho cód. cat. MPAS com inversores Kinetix 5500

Estes atuadores exigem o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK. As etapas lineares MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

#### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)

Etapas lineares Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7,9) <sup>(1)</sup>	3,09	521 (117)	6,10	1212 (272)	0,37	2198-H008-ERSx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44,3) <sup>(2)</sup>	4,54	462 (104)	9,10	968 (218)	0,62	2198-H015-ERSx

- (1) Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 176 mm/s (6,9 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 143 mm/s (5,6 pol/s).  
 (2) Para comprimento de lançamento de 780 mm, a velocidade máxima é 889 mm/s (35,0 pol/s). Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 715 mm/s (28,2 pol/s).  
 Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 582 mm/s (22,9 pol/s).

#### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)

Etapas lineares Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7,9) <sup>(1)</sup>	1,75	521 (117)	3,50	1212 (272)	0,37	2198-H008-ERSx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44,3) <sup>(2)</sup>	3,30	462 (104)	6,60	968 (218)	0,62	2198-H008-ERSx

- (1) Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 176 mm/s (6,9 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 143 mm/s (5,6 pol/s).  
 (2) Para comprimento de lançamento de 780 mm, a velocidade máxima é 889 mm/s (35,0 pol/s). Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 715 mm/s (28,2 pol/s).  
 Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 582 mm/s (22,9 pol/s).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAR com inversores Kinetix 5500

Estes atuadores exigem o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK. Os cilindros elétricos MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
MPAR-A1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2198-H003-ERSx
MPAR-A1xxxE	500	2,16	280 (62,9)	2,48	350 (78,7)	0,140	2198-H008-ERSx
MPAR-A2xxxC	250	2,42	420 (94,4)	2,72	525 (118)	0,105	2198-H008-ERSx
MPAR-A2xxxF	640	4,54	640 (144)	5,41	800 (180)	0,410	2198-H015-ERSx
MPAR-A3xxxE	500	10,33	2000 (450)	12,34	2500 (562)	1,00	2198-H025-ERSx
MPAR-A3xxxH	1000	12,20	1300 (292)	16,40	1625 (365)	1,30	2198-H040-ERSx

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
MPAR-B1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2198-H003-ERSx
MPAR-B1xxxE	500	1,49	280 (62,9)	1,71	350 (78,7)	0,140	2198-H003-ERSx
MPAR-B2xxxC	250	1,67	420 (94,4)	1,90	525 (118)	0,105	2198-H003-ERSx
MPAR-B2xxxF	640	3,29	640 (144)	3,93	800 (180)	0,410	2198-H008-ERSx
MPAR-B3xxxE	500	5,16	2000 (450)	6,17	2500 (562)	1,00	2198-H015-ERSx
MPAR-B3xxxH	1000	6,13	1300 (292)	6,79	1625 (365)	1,30	2198-H015-ERSx

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAI com inversores Kinetix 5500

Estes atuadores exigem o kit conversor de realimentação 2198-H2DCK. Os cilindros elétricos MP-Series (classe de 200 V) exigem o kit conversor 2198-H2DCK (série B ou posterior).

### Especificações de desempenho para (cilindros com parafuso de esferas) e inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1,80	890 (200)	706 (159)	4,50	1446 (325)	0,22	2198-H008-ERSx
MPAI-A2150CV3		2,47	1446 (325)	1147 (258)	6,20		0,25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2,68	1624 (365)	1290 (290)	8,90	4448 (1000)	0,27	2198-H008-ERSx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5,61	4003 (900)	3176 (714)	8,40	4448 (1000)	0,39	2198-H015-ERSx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14,14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10,89	7784 (1750)	6179 (1389)	17,07	8896 (2000)	0,43	2198-H025-ERSx
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27,44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7,8)	13,25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16,70	13,345 (3000)	0,55	2198-H040-ERSx
MPAI-A5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33,40	13,122 (2950)		

### Especificações de desempenho para (cilindros com parafuso de rolo) e inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 200 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 240 V)
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2,87	1557 (350)	1237 (278)	8,90	4862 (1093)	0,27	2198-H008-ERSx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5,61	3781 (850)	3003 (675)	14,14	7562 (1700)	0,39	2198-H015-ERSx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10,89	7340 (1650)	5827 (1310)	27,44	14,679 (3300)	0,43	2198-H025-ERSx
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

### Especificações de desempenho para (cilindros com parafuso de esferas) e inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0,90	890 (200)	706 (159)	2,30	1446 (325)	0,22	2198-H003-ERSx
MPAI-B2150CV3		1,29	1446 (325)	1147 (258)	3,25		0,25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1,35	1624 (365)	1290 (290)	4,57	4448 (1000)	0,27	2198-H008-ERSx
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2,81	4003 (900)	3176 (714)	4,30	4448 (1000)	0,39	2198-H008-ERSx
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7,07	4003 (900)		2198-H008-ERSx
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)							
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5,61	7784 (1750)	6179 (1389)	8,68	8896 (2000)	0,43	2198-H015-ERSx
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14,14	7784 (1750)		2198-H015-ERSx
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3	491 (19)							
MPAI-B5xxxCM3	200 (7,8)	6,62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8,48	13,345 (3000)	0,55	2198-H015-ERSx
MPAI-B5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16,70	13,122 (2950)		

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

### Especificações de desempenho para (cilindros com parafuso de rolo) e inversores Kinetix 5500 (operação de classe de 400 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 5500 (entrada CA de 480 V)
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1,45	1557 (350)	1237 (278)	4,57	4862 (1093)	0,27	2198-H008-ERSx
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2,81	3781 (850)	3003 (675)	7,07	7562 (1700)	0,39	2198-H008-ERSx
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3			176 (6,9)					
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5,61	7340 (1650)	5827 (1310)	14,14	14,679 (3300)	0,43	2198-H015-ERSx
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

Observações:

# Servo-drives modulares Kinetix 6200 e Kinetix 6500



Estes servo-drives de eixos múltiplos e com velocidade segura ajudam a aumentar a produtividade e proteger o pessoal com funções de segurança embutidas. O projeto modular e de controle fornece facilidade de manutenção e flexibilidade superior enquanto o inversor modifica de safe torque-off para velocidade segura.

Os servo-drives Kinetix 6500 fornecem recursos de controle de movimento integrados sobre a rede EtherNet/IP usando o controle de movimento CIP e tecnologia CIP Sync sobre ODVA, todas as unidades no protocolo industrial de ponto comum (CIP).

Os servo-drives Kinetix 6200 fornecem recurso de controle de movimento integrados através da SERCOS interface e compatibilidade com inversores Kinetix 6000, permitindo que você migre para as funções aprimoradas exatamente quando e onde você precisar.

## Funções do servo-drive Kinetix 6200 e Kinetix 6500

- Projetos modular de eixos múltiplos para a comunicação e opções de segurança
  - Controle de movimento integrado na rede EtherNet/IP (módulos de controle Kinetix 6500)
  - Controle de movimento integrado em SERCOS interface (módulos de controle Kinetix 6200)
  - Módulo de potência cód. cat. 2094 IAM/AM
- Certificado TÜV: PLe, Cat 4, de acordo com EN ISO 13849 e SIL CL3 de acordo com IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 61062
  - Controle Safe speed monitoring
  - Controle Safe Torque-off
- 324 a 528 Vca, trifásico (entrada de classe de 400 V) para módulos de potência IAM/AM
  - 1,8 a 22 kW potência de saída contínua (inversor)
  - 2,8 a 34,6 A rms corrente de saída contínua (inversor)
- Software RSLogix 5000 ou a aplicação Logix Designer para programação (Lógica ladder, texto estruturado e controle sequencial de funções)
- Controle de movimento integrado Kinetix com controladores ControlLogix ou CompactLogix
- Realimentação do encoder absoluto de alta resolução multivoltas e de volta única, eixo auxiliar apenas de realimentação

Para comparar as funções do inversor através de famílias de inversores, consulte Servo drives iniciando na [página 28](#).

# Componentes dos servo-drives Kinetix 6200 e Kinetix 6500

Os sistemas de servo-drives modulares Kinetix 6200 e Kinetix 6500 consistem nestes componentes necessários:

- Um módulo de potência de eixo integrado (IAM ou condutor IAM)
- Até sete módulos de potência do eixo (AM)
- Até oito módulos de controles, (SERCOS interface ou rede EtherNet/IP)
- Um barramento de alimentação
- De um a oito motores rotativos, motores lineares, ou atuadores lineares
- De uma a oito cabos de alimentação e realimentação do motor
- Kits de conectores de baixo perfil (necessário para cabos de condução flying)
- De dois a nove cabos de fibra óptica SERCOS (apenas módulos de controle Kinetix 6200)
- Cabos Ethernet para o controlador Logix5000 (apenas módulos de controle Kinetix 6500)
- Cabos Ethernet para programação da configuração de segurança (módulos de controle Kinetix 6200 e Kinetix 6500)

Os sistemas Kinetix 6200 e Kinetix 6500 também podem incluir um ou mais módulos de potência IAM usados como seguidores IAM (e módulos de eixo, barramentos de alimentação, motores, cabos e kits de conectores associados como necessário para a aplicação).

Os sistemas integrados inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M são uma opção com os servo-drives Kinetix 6200

- Um módulo de interface de potência (IPIM) Kinetix 6000M IDM por sistema IDM
- Até 4 módulos IPIM no barramento de alimentação cód. cat. 2094
- Até 16 unidades integradas inversor-motor (IDM) se conectam a cada módulo IPIM

Estes componentes também são opcionais:

- Um módulo shunt Kinetix 6000, 2094-BSP2 com módulo shunt passivo cód. cat. 1394 opcional
- Módulos de preenchimento de slot 2094-PRF
- Módulo de interface de linha cód. cat. 2094 (LIM)
- Módulo de freio resistivo cód. cat. 2090 (RBM)
- Filtros de linha CA 2090-XXLF (necessário para CE)

Para especificações de sistema de acionamento detalhadas Kinetix 6200 e Kinetix 6500, consulte o Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM003](#).

## Seleção de servo-drive Kinetix 6200 e Kinetix 6500

Módulo de inversor	Número de catálogo de inversor	Capacidades de saída contínuas	
		Conversor (A <sub>DC</sub> )	Inversor (A, 0-pk)
Módulo de potência módulo de eixo integrado (IAM) de classe de 400 V	2094-BC01-MP5-M	6 kW, 9 A	1,8 kW, 4,0 A
	2094-BC01-M01-M	6 kW, 9 A	3,9 kW, 8,6 A
	2094-BC02-M02-M	15 kW, 23 A	6,6 kW, 14,6 A
	2094-BC04-M03-M	28 kW, 42 A	13,5 kW, 30 A
	2094-BC07-M05-M	45 kW, 68 A	22,0 kW, 49 A
Módulo de eixo (AM) módulo de potência, de classe de 400 V	2094-BMP5-M	N/A	1,8 kW, 4,0 A
	2094-BM01-M		3,9 kW, 8,6 A
	2094-BM02-M		6,6 kW, 14,6 A
	2094-BM03-M		13,5 kW, 30 A
	2094-BM05-M		22,0 kW, 49 A
Módulo de controle Kinetix 6200 (SERCOS)	2094-SE02F-M00-S0, Safe torque-off		
	2094-SE02F-M00-S1, Safe speed monitoring		
Módulo de controle Kinetix 6500 (EtherNet/IP)	2094-EN02D-M01-S0, Safe Torque-off		
	2094-EN02D-M01-S1, Safe speed monitoring		
Barramento de alimentação 2094	2094-PR5x	Disponível para sistemas de 1, 2, 3, 4, 5, 7, e 8 eixos	
Módulo de interface de potência 2094 IDM	2094-SEPM-B24-S	Classe de 400 V, 24 A rms, 15 kW, sercos, suporta até 16 unidades integradas inversor-motor	
Módulo shunt 2094	2094-BSP2	Módulo shunt de classe de 200/400 V, 200 W (instalação em barramento de alimentação)	
Módulo de preenchimento de slot 2094	2094-PRF	Slots de tampa não usados de classe 200/400 V, no barramento de alimentação	

Para especificações de módulo de inversor Kinetix 6200 e Kinetix 6500 não incluídas nesta publicação, consulte Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD003](#).

## Compatibilidade de componentes de inversor Kinetix 6000

Os módulos de potência 2094-BCxx-Mxx-M e 2094-BMxx-M contêm a mesma estrutura de alimentação dos inversores 2094-BCxx-Mxx-S e 2094-BMxx-S. Por isso, o módulo shunt 2094-BSP2, módulo de filtro slot 2094-PRF e barramento de alimentação 2094-PRSx são todos suportados por ambas as famílias de inversores.

E ainda, os módulos de potência 2094-BMxx-M AM com interface SERCOS são suportados em barramentos de alimentação com um módulo 2094-BCxx-Mxx-S IAM. Reciprocamente, os inversores 2094-BMxx-S AM são suportados em barramentos de alimentação com um módulo de potência 2094-BCxx-Mxx-M IAM com interface SERCOS.

**IMPORTANTE** Módulos de controle Kinetix 6500 EtherNet/IP (códigos de catálogo 2094-EN02D-M01-Sx) não são compatíveis com módulos IAM/AM no mesmo barramento de alimentação cód. cat. 2094 em que a interface SERCOS for usada.

### Compatibilidade de módulo IAM/AM

Módulo IAM	Módulo de controle	Módulo 2094-BMxx-S Kinetix 6000 AM	Módulos de potência 2094-BMxx-M AM	
			Módulo de controle 2094-SE02F-M00-Sx Kinetix 6200	Módulo de controle 2094-EN02D-M01-Sx Kinetix 6500
2094-BCxx-Mxx-S (séries B e C)	N/A			
2094-BCxx-Mxx-M (Módulo de potência IAM)	2094-SE02F-M00-Sx interface SERCOS	Totalmente compatível	Totalmente compatível	Não compatível
	2094-EN02D-M01-Sx rede EtherNet/IP	Não compatível	Não compatível	Totalmente compatível

Para mais informações sobre os módulos Kinetix 6000 IAM e AM, código de catálogo 2094-xCxx-Mxx-S e 2094-xMxx-S, consulte Servo-drives de eixos múltiplos Kinetix 6000 na [página 91](#).

## Compatibilidade do sistema integrado de inversor-motor Kinetix 6000M

Os barramentos de alimentação cód. cat. 2094 com inversores Kinetix 6000 (série B) ou Kinetix 6200 são compatíveis com os sistemas integrados inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M. O módulo de interface de potência integrado inversor-motor (IPIM) é instalado ao barramento de alimentação e se conecta a até 16 unidades IDM.

**IMPORTANTE** Os módulos de controle Kinetix 6500 EtherNet/IP (códigos de catálogo 2094-EN02D-M01-Sx) não são compatíveis com os sistemas integrados inversor-motor Kinetix 6000M.

### Compatibilidade de módulo IAM

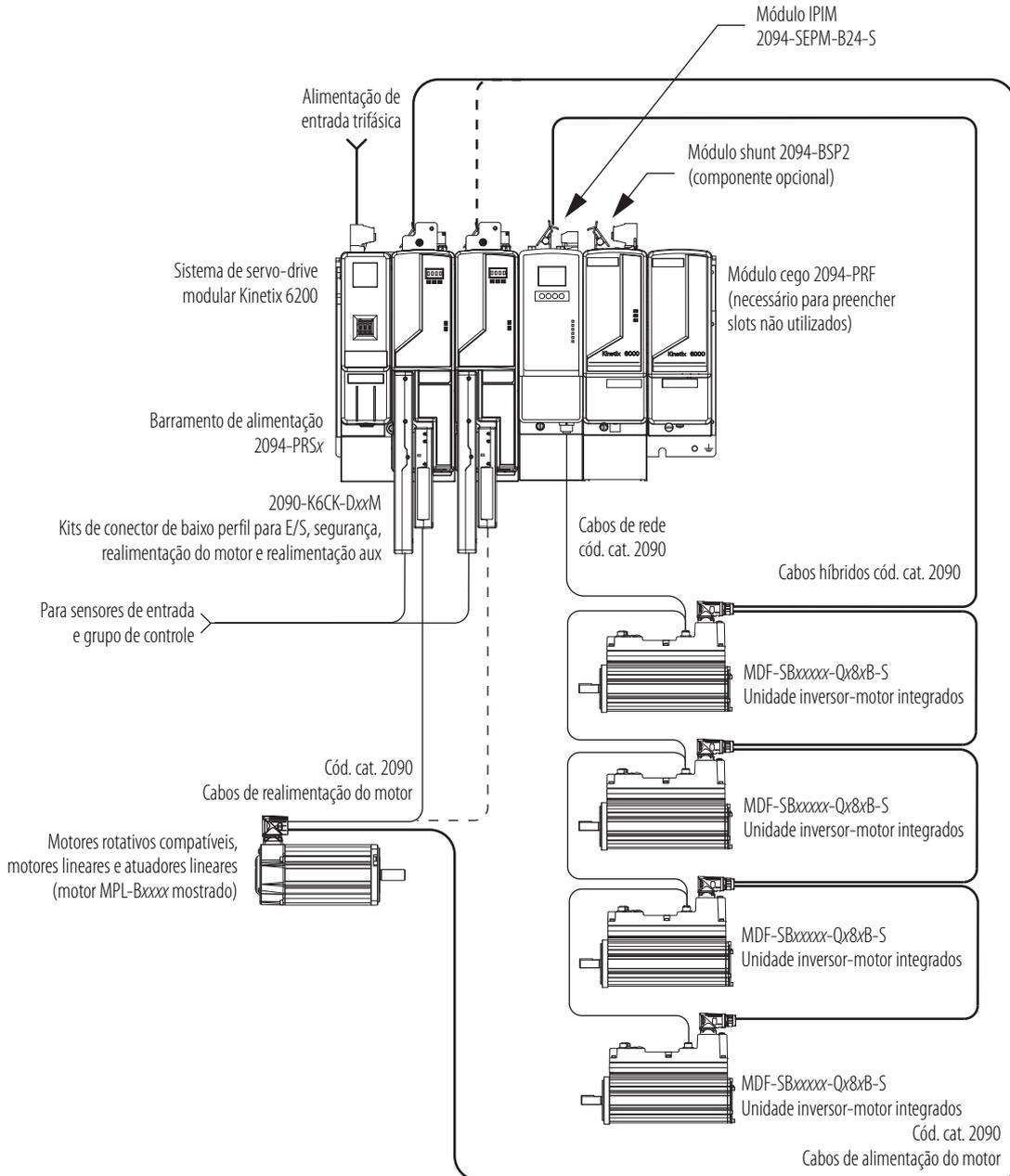
Módulo IAM	Módulo de controle	Módulo de interface de potência IDM (IPIM) 2094-SEPM-B24-S
2094-BCxx-Mxx-S (séries B e C)	N/A	
2094-BCxx-Mxx-M (Módulo de potência IAM)	2094-SE02F-M00-Sx interface SERCOS	Totalmente compatível
	2094-EN02D-M01-Sx rede EtherNet/IP	Não compatível

Para mais informações sobre os sistemas integrados inversor-motor Kinetix 6000M, consulte Configuração típica de inversor-motor integrado Kinetix 6000M na [página 71](#).

## Configuração típica de inversor-motor integrado Kinetix 6000M

Esta configuração ilustra o uso dos servo-drives Kinetix 6200 com o sistema integrado inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M. O módulo de interface de potência IDM (IPIM) está incluído na configuração de anel de fibra óptica sercos juntamente com os módulos de eixo. Consulte Configurações de comunicação típica na [página 75](#) para ver exemplos.

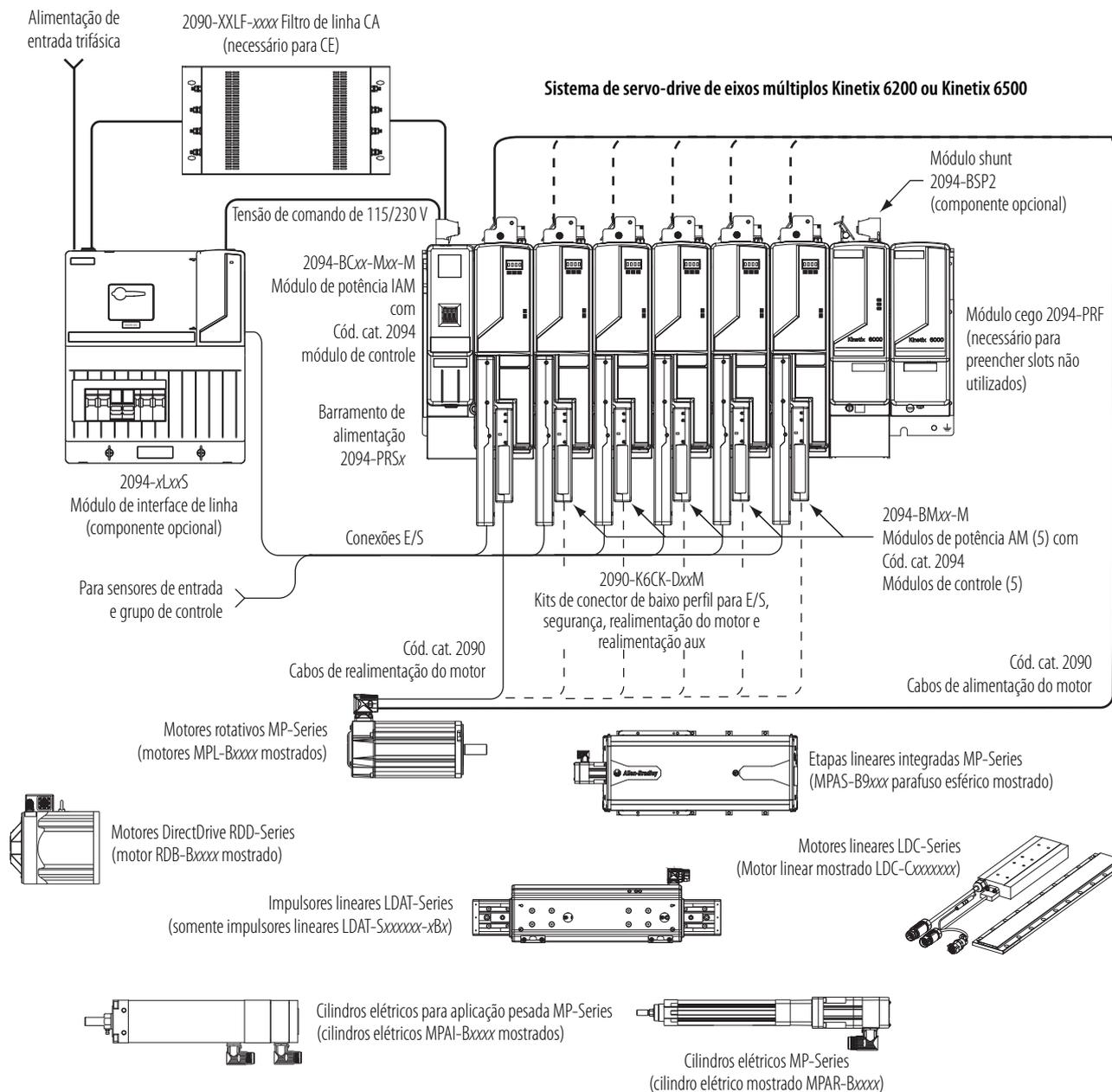
### Sistema de acionamento modular (com o sistema Kinetix 6000M IDM)



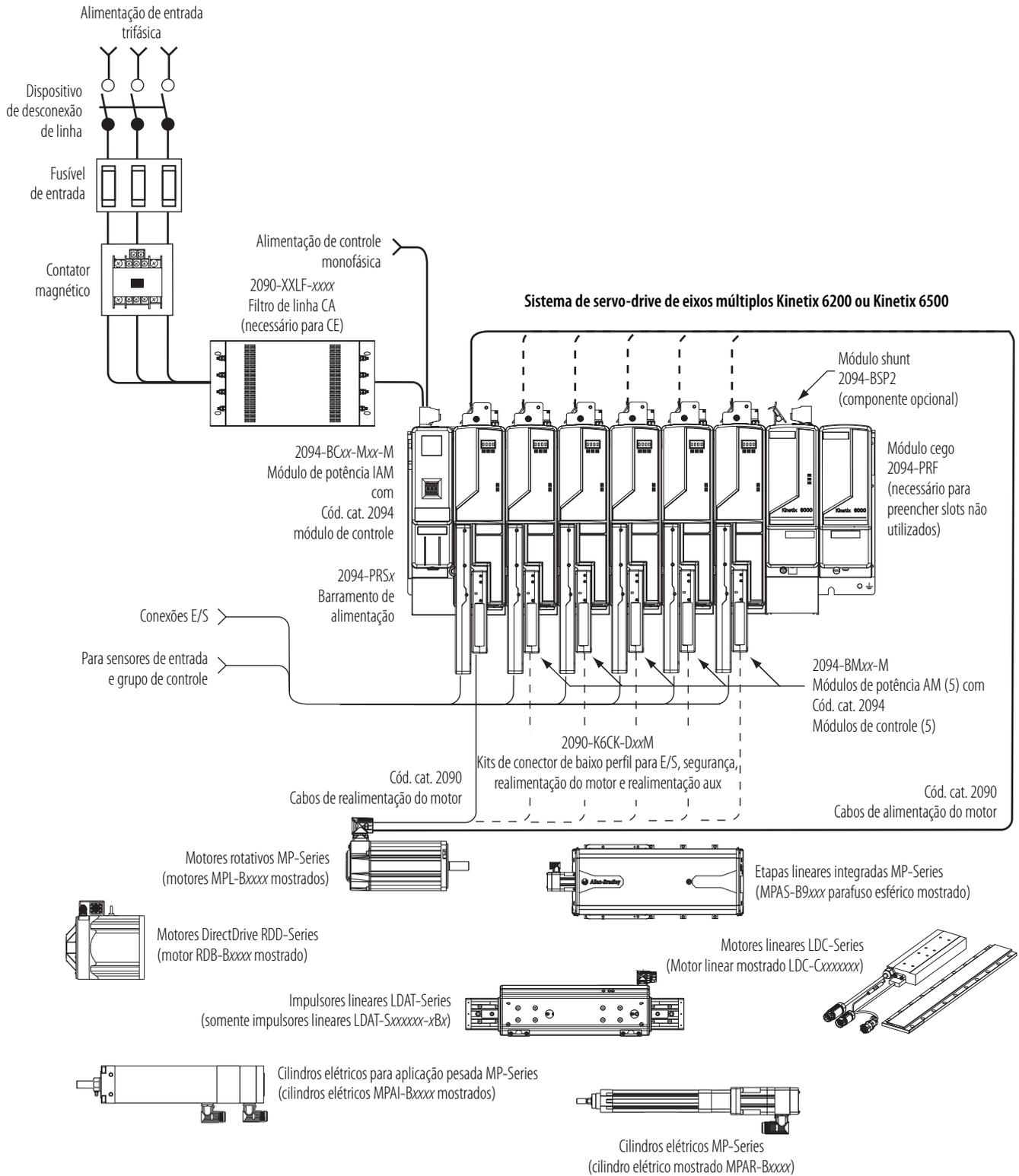
## Configurações típicas de hardware

Estas configurações de hardware ilustram o uso típico de servo-drives, motores, atuadores, e acessórios de controle de movimento disponíveis para sistemas de acionamento modular Kinetix 6200 e Kinetix 6500.

### Sistema de acionamento modular (com módulo LIM)



**Sistema de acionamento modular (sem módulo LIM)**



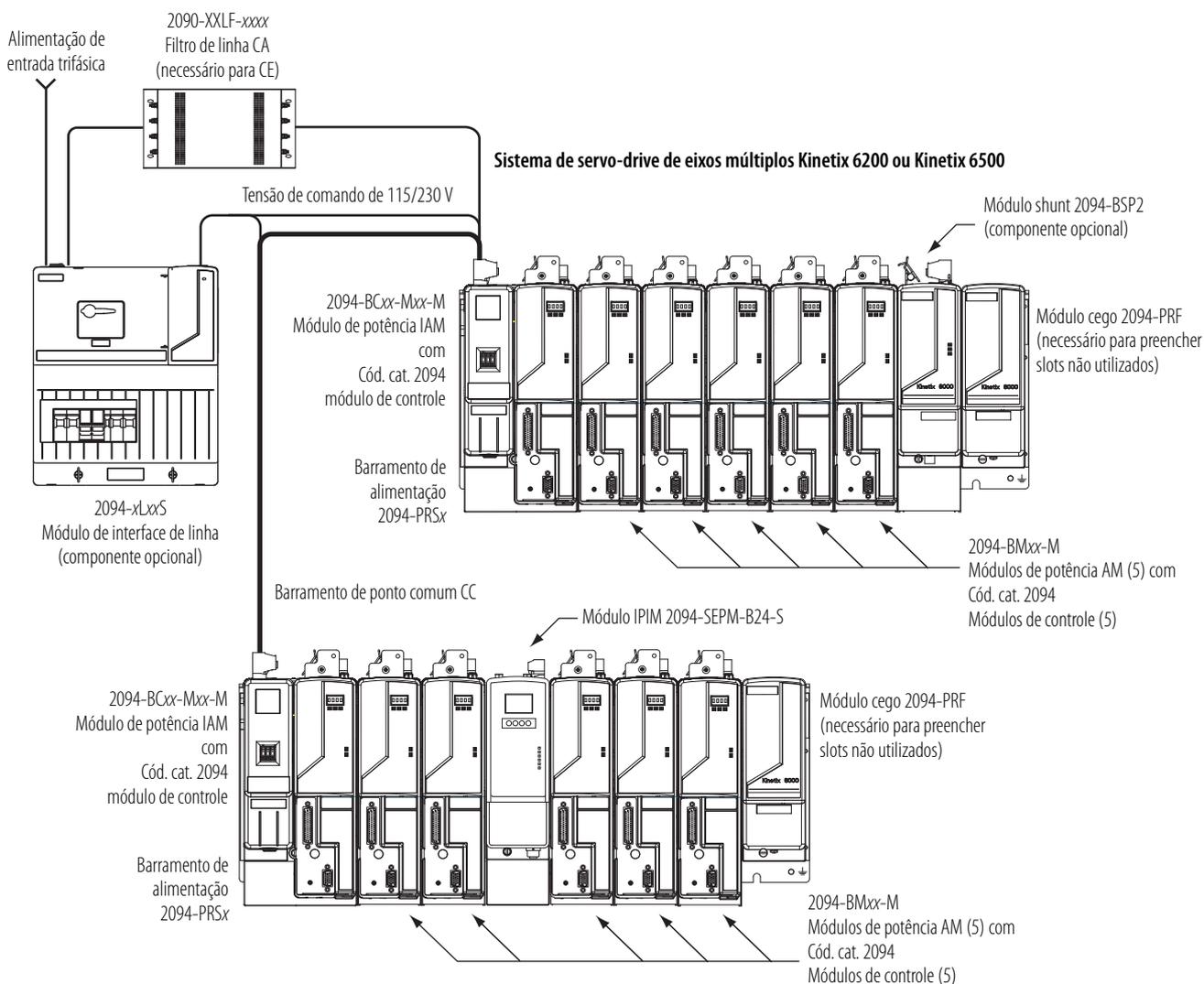
Nesta configuração de sistema, o módulo de potência do condutor IAM é conectado ao seguidor módulo IAM através do ponto comum CC. Quando planejar seu layout de painel, deve-se calcular a capacitância de barramento total do sistema comum CC para se assegurar de que o módulo de potência IAM seja dimensionado suficientemente para pré-carregar todo o sistema. Consulte o Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Modular Servo Drive User Manual, publicação [2094-UM002](#), quando fizer este cálculo.

**IMPORTANTE**

Se a capacitância de barramento total do seu sistema exceder a taxa de pré-carga do módulo de potência IAM condutor, a tela de módulo de quatro caracteres IAM rola uma condição limite do ciclo de alimentação. Se a alimentação de entrada for aplicada, a tela rola uma condição limite de falha de ciclo de alimentação.

Para corrigir esta condição, você deve substituir o módulo de alimentação condutor IAM por um módulo maior ou diminuir a capacitância do barramento total pela remoção dos módulos de alimentação AM.

**Sistema de acionamento modular (barramento de ponto comum CC)**



Motores e outros detalhes comuns a configurações de ponto comum CA e CC, trifásicos são removidos.

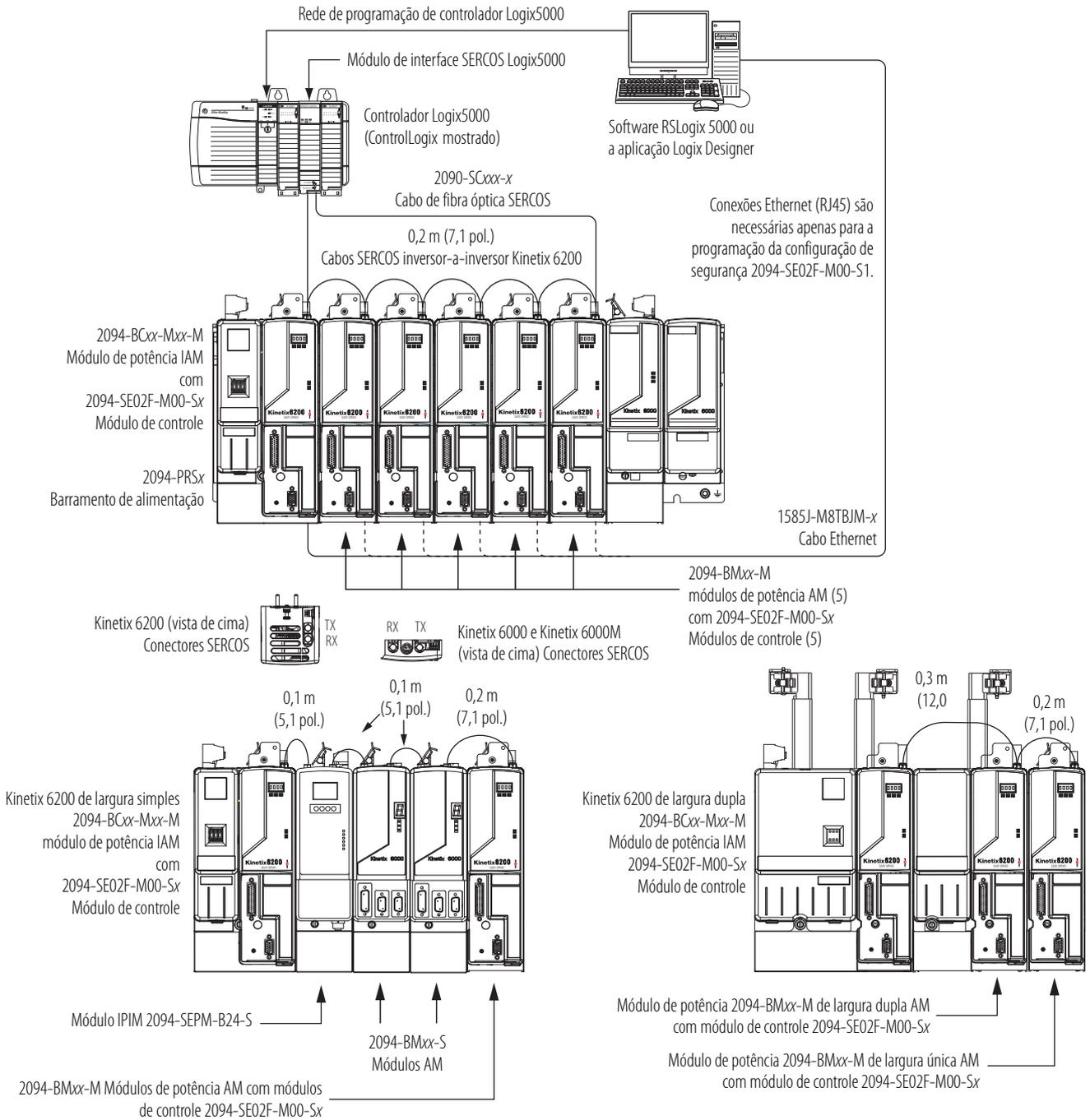
## Configurações de comunicação típica

Os módulos de controle Kinetix 6200 usam interface SERCOS para configurar o módulo Logix5000 e rede EtherNet/IP para acesso à ferramenta de configuração de segurança.

Neste exemplo, um cabo Ethernet é conectado para cada módulo de controle quando a programação for feita para configuração de segurança.

A conectividade de rede EtherNet/IP não é necessária durante o tempo de execução. Também mostrados são os comprimentos de cabos SERCOS inversor-a-inversor e códigos de catálogo quando os módulos de inversores Kinetix 6000 e Kinetix 6200 existirem no mesmo barramento de alimentação.

### Comunicação de inversor Kinetix 6200 (SERCOS)



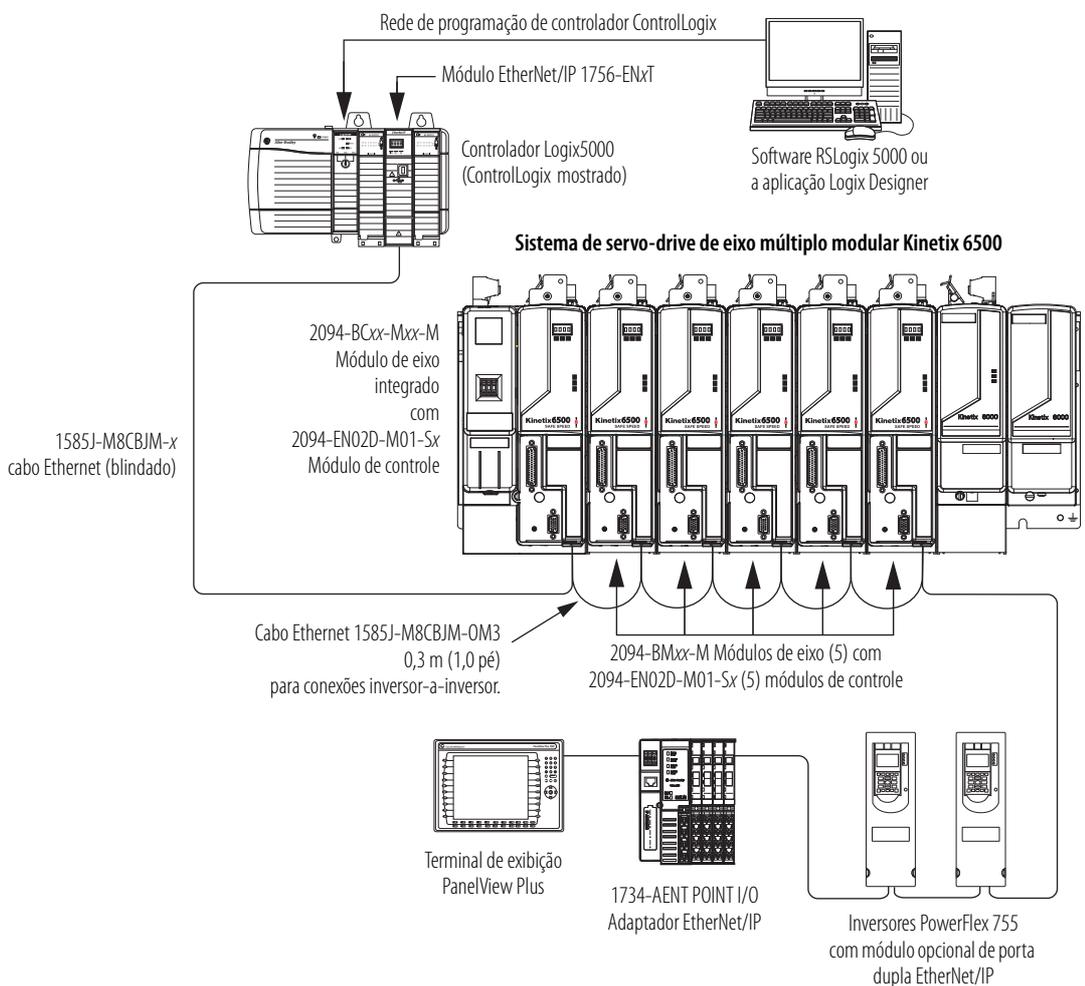
Os módulos de controle Kinetix 6500 podem usar qualquer topologia Ethernet incluindo estrela, linear, e anel a nível de equipamento (DLR). DLR é um padrão ODVA e fornece conectividade tolerante a falhas.

**IMPORTANTE** O cabo Ethernet blindado, código de catálogo 1585J-M8CBJM-x, está disponível em comprimentos de até 78 m (256 pés). Entretanto, o comprimento total do cabo Ethernet conectando inversor-a-inversor, inversor-a-controlador, ou inversor-a-switch não deve exceder 100 m (328 pés).

Neste exemplo, todos os equipamentos estão conectados em topologia linear. O módulo de controle Kinetix 6500 inclui a conectividade de canal duplo. Os equipamentos sem canais duplos devem incluir o módulo 1783-ETAP ou estar conectados à extremidade da linha.

- As configurações lineares suportam até 64 equipamentos.
- Sem redundância. Se qualquer equipamento ficar desconectado, todos os equipamentos abaixo perdem comunicação.

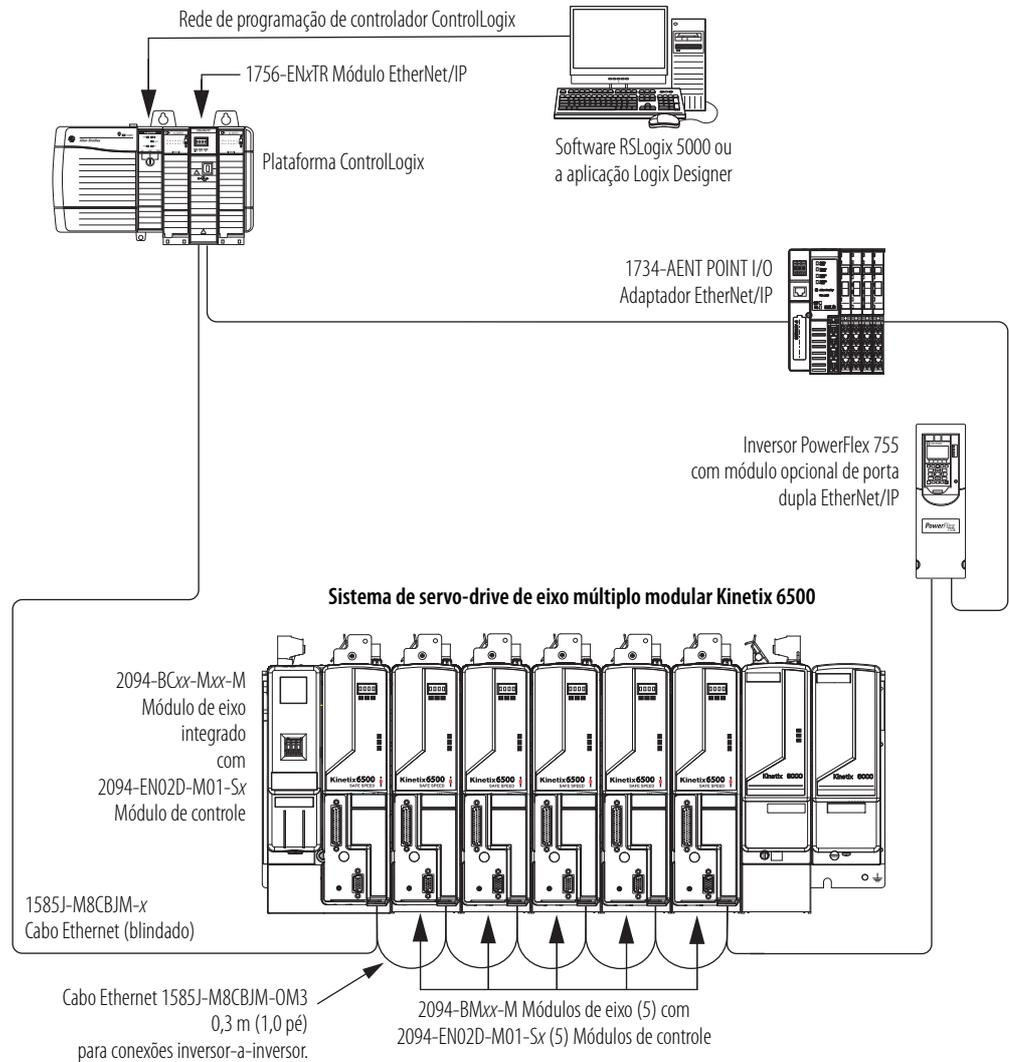
**A comunicação linear Kinetix 6500 (rede EtherNet/IP)**



Neste exemplo, os equipamentos são conectados pelo uso de topologia de anel a nível de equipamento (DLR). A topologia DLR é tolerante a falhas. Por exemplo, se um equipamento no anel é desconectado, o restante dos equipamentos no anel continuam a manter a comunicação.

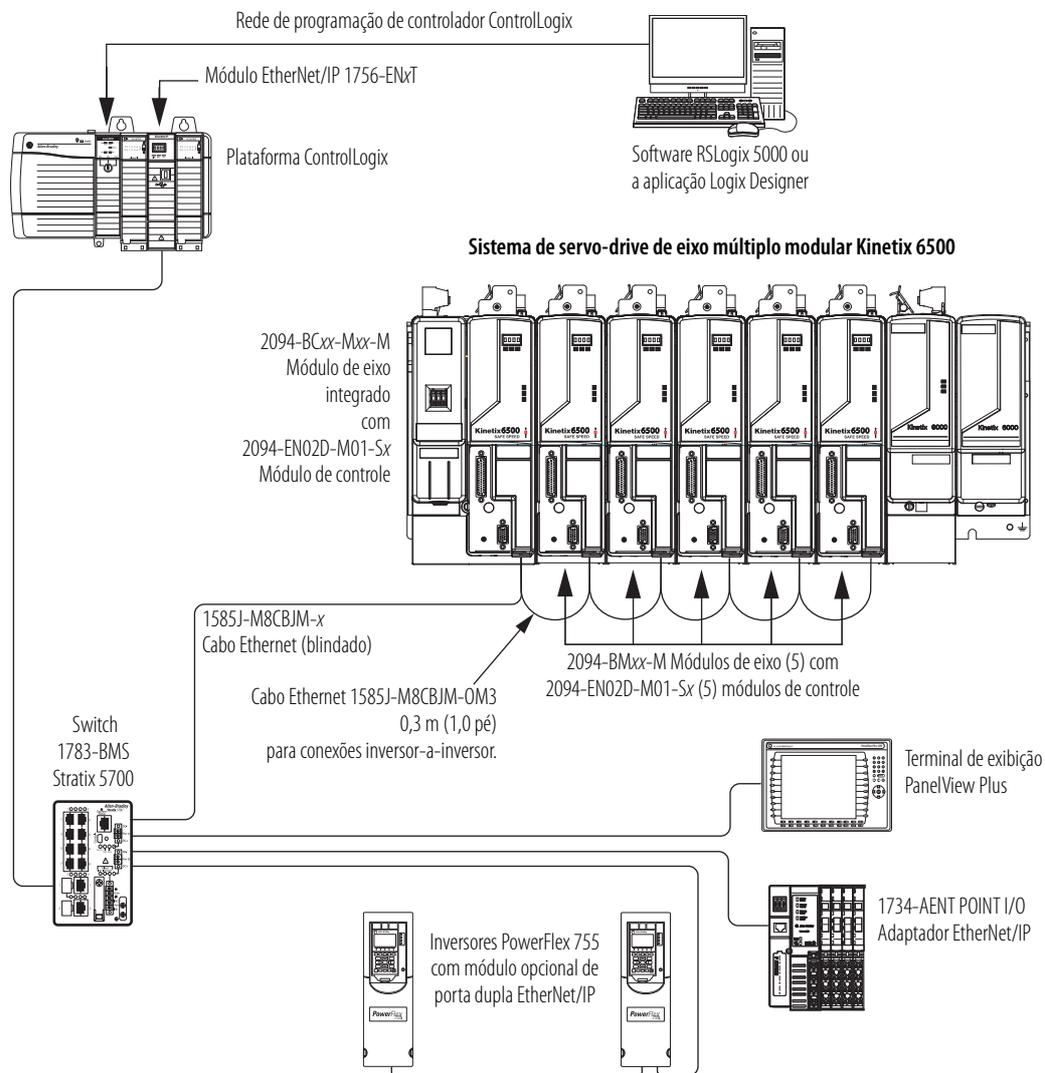
- As configurações DLR suportam até 64 equipamentos.
- Todos os equipamentos em um anel DLR devem ter conectividade de canal duplo ou ser conectados no anel usando um módulo 1783-ETAP.

**Comunicação de anel Kinetix 6500 (rede EtherNet/IP)**



Neste exemplo, os equipamentos estão conectados em topologia estrela. Cada equipamento é conectado diretamente à chave, tornando esta topologia tolerante a falhas. Os módulos de barramento de alimentação 2094 e outros equipamentos operam independentemente. A perda de um equipamento não tem impacto na operação de outros equipamentos.

**Comunicação estrela Kinetix 6500 (rede EtherNet/IP)**



# Especificações de desempenho de controle de movimento rotativo

Estas famílias de motor rotativo são compatíveis com servo-drives Kinetix 6200 e Kinetix 6500.

Família de motor rotativo	Página
Motores de baixa inércia MP-Series (cód. cat. MPL)	79
Motores de média inércia MP-Series (cód. cat. MPM)	81
Motores de categoria alimentícia MP-Series (cód. cat. MPF)	82
Motores integrados inversor-motor (categoria alimentícia) Kinetix 6000M (cód. cat. MDF)	82
Motores de aço inoxidável MP-Series (cód. cat. MPS)	83
Motores direct-drive MP-Series (cód. cat. RDB)	83

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 6200/6500 que incluem seleção de código de catálogo e curvas de torque/velocidade, consulte o Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM003](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de motor/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPL com inversores Kinetix 6200/6500

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
MPL-B1510V	8000	0,95	0,26 (2,3)	3,10	0,77 (6,8)	0,16	2094-BMP5-M
MPL-B1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	2094-BMP5-M
MPL-B1530U	7000	2,0	0,90 (8,0)	7,20	2,82 (24,9)	0,39	2094-BMP5-M
MPL-B210V	8000	1,75	0,55 (4,9)	5,80	1,52 (13,4)	0,37	2094-BMP5-M
MPL-B220T	6000	3,30	1,61 (14,2)	9,90	4,12 (36,4)	0,62	2094-BMP5-M
				11,3	4,74 (41,9)		2094-BM01-M
MPL-B230P	5000	2,60	2,10 (18,6)	9,90	7,24 (64,0)	0,86	2094-BMP5-M
				11,3	8,20 (73,0)		2094-BM01-M
MPL-B310P	5000	2,4	1,6 (14,1)	7,10	3,6 (32)	0,77	2094-BMP5-M
MPL-B320P	5000	4,0	2,7 (23,9)	9,90	5,9 (52,2)	1,5	2094-BMP5-M
		4,5	3,10 (27)	14,0	8,2 (72,5)		2094-BM01-M
MPL-B330P	5000	4,0	2,7 (23,9)	9,90	6,8 (60,2)	1,8	2094-BMP5-M
		6,1	4,18 (37)	19,0	11,1 (98)		2094-BM01-M
MPL-B420P	5000	6,3	4,74 (42)	21,6	13,1 (116)	1,9	2094-BM01-M
				22,0	13,5 (119)		2094-BM02-M
MPL-B430P	5000	8,6	6,2 (54,9)	21,6	13,9 (123)	2,2	2094-BM01-M
		9,2	6,55 (58)	32,0	19,8 (175)		2094-BM02-M
MPL-B4530F	3000	4,0	4,9 (43,3)	9,90	11,0 (97,3)	2,1	2094-BMP5-M
		6,7	8,36 (74)	21,0	20,3 (180)		2094-BM01-M
MPL-B4530K	4000	8,6	7,1 (62,8)	21,6	15,1 (133)	2,6	2094-BM01-M
		9,9	8,25 (73)	31,0	20,3 (179)		2094-BM02-M

## Especificações de desempenho cód. cat. MPL com inversores Kinetix 6200/6500

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
MPL-B4540F	3000	8,6	9,5 (84,1)	21,6	20,9 (185)	2,6	2094-BM01-M
		9,1	10,20 (90)	29,0	27,1 (240)		2094-BM02-M
MPL-B4560F	3000	8,6	10,5 (92,9)	21,6	22,7 (201)	3,2	2094-BM01-M
		11,8	14,0 (124)	36,0	34,4 (304)		2094-BM02-M
MPL-B520K	4000	8,6	7,9 (69,9)	21,6	16,6 (147)	3,5	2094-BM01-M
		11,5	10,7 (95)	33,0	23,2 (205)		2094-BM02-M
MPL-B540D	2000	8,6	15,8 (139)	21,6	37,9 (335)	3,4	2094-BM01-M
		10,5	19,4 (172)	23,0	41,0 (362)		2094-BM02-M
MPL-B540K	4000	20,4	19,4 (171)	60,0	48,6 (430)	5,4	2094-BM03-M
MPL-B560F	3000	20,6	26,8 (237)	68,0	67,8 (600)	5,5	2094-BM03-M
MPL-B580F	3000	26,0	34,0 (300)	75,0	74,6 (660)	7,1	2094-BM03-M
				94,0	87,0 (770)		2094-BM05-M
MPL-B580J	3800	30,0	31,7 (280)	75,0	67,0 (592)	7,9	2094-BM03-M
				94,0	81,0 (716)		2094-BM05-M
MPL-B640F	3000	30,0	34,4 (304)	65,0	72,3 (640)	6,1	2094-BM03-M
			36,7 (325)				2094-BM05-M
MPL-B660F	3000	38,5	48,0 (425)	96,0	101 (895)	6,1	2094-BM05-M
MPL-B680D	2000	30,0	55,4 (490)	75,0	125 (1105)	9,3	2094-BM03-M
			62,8 (556)	94,0	154 (1365)		2094-BM05-M
MPL-B680F	3000	47,9	60,0 (531)	96,0	108 (960)	7,5	2094-BM05-M
MPL-B680H	3500	48,9	58,0 (513)	97,8	107 (947)	7,5	2094-BM05-M
MPL-B860D	2000	47,3	83,0 (735)	95,5	152 (1350)	12,5	2094-BM05-M
MPL-B880C	1500	47,5	110 (973)	97,5	203 (1800)	12,6	2094-BM05-M
MPL-B960B	1200	42,5	130 (1150)	94,0	231 (2050)	12,7	2094-BM05-M
MPL-B980B	1000	40,0	162 (1440)	94,0	278 (2460)	15,2	2094-BM05-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPM com inversores Kinetix 6200/6500

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
MPM-B1151F	3000	5000	2,71	2,3 (20,3)	9,9	6,6 (58,4)	0,75	2094-BMP5-M
MPM-B1151T	6000	7000	5,62	2,3 (20,3)	20,5	5,8 (51,3)	0,90	2094-BM01-M
MPM-B1152C	1500	3000	3,61	5,0 (44,2)	12,4	13,5 (119)	1,20	2094-BM02-M
MPM-B1152F	3000	5200	6,17	5,0 (44,2)	21,1	13,3 (118)	1,40	2094-BM01-M
MPM-B1152T	6000	7000	11,02	5,0 (44,2)	36,5	13,1 (116)	1,40	2094-BM02-M
MPM-B1153E	2250	3500	6,21	6,5 (57,5)	21,6	19,7 (174)	1,40	2094-BM01-M
MPM-B1153F	3000	5500	9,20	6,4 (56,6)	32,0	19,7 (174)	1,40	2094-BM02-M
MPM-B1153T	6000	7000	15,95	6,4 (56,6)	45,0	14,5 (128)	1,45	2094-BM03-M
MPM-B1302F	3000	4500	8,57	6,6 (58,4)	21,5	13,0 (115)	1,65	2094-BM01-M
MPM-B1302M	4500	6000	12,57	6,6 (58,4)	32,4	13,3 (118)	1,65	2094-BM02-M
MPM-B1302T	6000	7000	16,83	6,7 (59,3)	43,4	13,3 (118)	1,65	2094-BM03-M
MPM-B1304C	1500	2750	7,00	10,3 (91,1)	21,5	26,4 (233)	2,00	2094-BM01-M
MPM-B1304E	2250	4000	10,75	10,2 (90,3)	34,2	27,1 (240)	2,20	2094-BM02-M
MPM-B1304M	4500	6000	19,02	10,4 (92,0)	60,6	27,1 (240)	2,20	2094-BM03-M
MPM-B1651C	1500	3500	10,21	11,4 (101)	29,2	23,2 (205)	2,50	2094-BM02-M
MPM-B1651F	3000	5000	17,75	11,4 (101)	50,9	23,2 (205)	2,50	2094-BM03-M
MPM-B1651M	4500	5000	22,46	11,3 (100)	56,8	21,4 (189)	2,50	2094-BM03-M
MPM-B1652C	1500	2500	11,51	16,4 (145)	33,6	40,2 (356)	3,80	2094-BM02-M
MPM-B1652E	2250	3500	20,94	21,1 (187)	60,5	48,0 (425)	4,30	2094-BM03-M
MPM-B1652F	3000	4500	28,74	21,1 (187)	84,1	48,0 (424)	4,30	2094-BM05-M
MPM-B1653C	1500	2500	20,05	26,7 (236)	59,2	67,7 (599)	4,60	2094-BM03-M
MPM-B1653E	2250	3500	27,00	26,8 (237)	72,9	62,0 (549)	5,10	2094-BM03-M
MPM-B1653F	3000	4000	34,94	31,0 (274)	94,3	56,0 (495)	5,10	2094-BM05-M
MPM-B2152C	1500	2500	27,40	36,7 (325)	55,4	72,2 (639)	5,60	2094-BM03-M
MPM-B2152F	3000	4500	43,54	34,1 (302)	97,8	72,3 (495)	5,90	2094-BM05-M
MPM-B2152M	4500	5000	44,58	34,1 (302)	76,3	52,9 (468)	5,90	2094-BM05-M
MPM-B2153B	1250	2000	24,06	48,0 (425)	60,0	101 (894)	6,80	2094-BM03-M
MPM-B2153E	2250	3000	39,63	47,9 (424)	97,8	101 (894)	7,20	2094-BM05-M
MPM-B2153F	3000	3800	43,86	45,6 (403)	97,8	99,0 (875)	7,20	2094-BM05-M
MPM-B2154B	1250	2000	35,46	62,7 (555)	97,8	154 (1362)	6,90	2094-BM05-M
MPM-B2154E	2250	3000	43,68	55,9 (495)	97,8	112 (990)	7,50	2094-BM05-M
MPM-B2154F	3000	3300	44,40	56,2 (497)	83,6	88,0 (778)	7,50	2094-BM05-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPF com inversores Kinetix 6200/6500

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
MPF-B310P	5000	2,30	1,60 (14)	7,10	3,6 (32)	0,77	2094-BMP5-M
MPF-B320P	5000	4,0	2,90 (25,6)	9,90	6,0 (53,1)	1,5	2094-BMP5-M
		4,24	3,10 (27)	14,0	7,8 (69)		2094-BM01-M
MPF-B330P	5000	4,0	2,90 (25,6)	9,90	6,5 (57,5)	1,6	2094-BMP5-M
		5,70	4,18 (37)	19,0	11,1 (98)		2094-BM01-M
MPF-B430P	5000	8,60	6,20 (54,9)	21,5	13,9 (123)	2,0	2094-BM01-M
		9,20	6,55 (58)	32,0	19,8 (175)		2094-BM02-M
MPF-B4530K	4000	8,60	7,10 (62,8)	21,5	15,1 (133)	2,4	2094-BM01-M
		9,90	8,25 (73)	31,0	20,3 (179)		2094-BM02-M
MPF-B4540F	3000	8,60	9,50 (84,1)	21,5	20,9 (185)	2,5	2094-BM01-M
		9,10	10,20 (90)	29,0	27,1 (240)		2094-BM02-M
MPF-B540K	4000	20,5	19,4 (171)	60,0	48,6 (430)	4,1	2094-BM03-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor do inversor-motor integrado cód. cat. MDF

### Especificações de desempenho com motores Kinetix 6000M (sem freio)

Inversor-motor IDM Código de catálogo	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Módulo IPIM Kinetix 6000M
MDF-SB1003P-xxx2x-S	5000	4,03	3,00 (26,5)	19,0	10,50 (92,9)	1,10	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx2x-S	3500	4,50	4,80 (42,5)	20,0	18,50 (164)	1,15	
MDF-SB1304F-xxx2x-S	3000	5,80	7,25 (64,2)	20,0	21,75 (192)	1,39	

### Especificações de desempenho com motores Kinetix 6000M (freio)

Inversor-motor IDM Código de catálogo	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Módulo IPIM Kinetix 6000M
MDF-SB1003P-xxx4x-S	5000	4,03	3,00 (26,5)	19,0	10,50 (92,9)	1,02	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx4x-S	3500	4,50	4,80 (42,5)	20,0	18,50 (164)	1,00	
MDF-SB1304F-xxx4x-S	3000	5,80	7,25 (64,2)	20,0	21,75 (192)	1,24	

Dados de especificação e curvas refletem o desempenho nominal de sistema de um sistema típico a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPS com inversores Kinetix 6200/6500

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
MPS-B330P	5000	4,0	3,0 (26,5)	9,90	6,6 (58,4)	1,3	2094-BMP5-M
		4,9	3,6 (32)	19,0	11,0 (97,2)		2094-BM01-M
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1 (72)	21,5	22,8 (202)	1,4	2094-BM01-M
				26,0	27,1 (240)		2094-BM02-M
MPS-B560F	3000	17,0	21,5 (190)	68,0	67,8 (600)	3,5	2094-BM03-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. RDB com inversores Kinetix 6200/6500

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
RDB-B21519	750	1235	9,9	31,2 (276)	27,3	83,1 (735)	3,64	2094-BM02-M
RDB-B2151C	1500	2125	17,3	31,3 (277)	46,4	82,8 (733)	5,23	2094-BM03-M
RDB-B21529	750	1035	12,2	43,4 (384)	32,8	111 (982)	4,33	2094-BM02-M
RDB-B2152C	1500	2125	23,5	43,4 (384)	63,2	111 (982)	6,41	2094-BM03-M
RDB-B21539	750	1250	15,8	51,5 (456)	47,9	137 (1212)	5,34	2094-BM03-M
RDB-B2153C	1500	2250	29,4	51,5 (456)	82,6	137 (1212)	5,87	2094-BM03-M
RDB-B29014	200	450	5,9	48,9 (433)	17,6	110 (973)	1,97	2094-BM01-M
RDB-B29016	375	785	10,0	48,9 (433)	31,0	110 (973)	3,18	2094-BM02-M
RDB-B29019	750	1500	19,1	48,9 (167)	58,7	110 (973)	3,63	2094-BM03-M
RDB-B29024	200	435	10,7	97,8 (865)	33,0	214 (1894)	3,33	2094-BM02-M
RDB-B29026	375	885	21,9	97,8 (865)	67,2	214 (1894)	4,05	2094-BM03-M
RDB-B29029	750	1200	36,2	97,5 (863)	97,8	195 (1726)	4,05	2094-BM05-M
RDB-B29034	200	500	17,4	140 (1239)	56,6	321 (2841)	5,16	2094-BM03-M
RDB-B29036	375	750	26,0	140 (1239)	84,9	318 (2814)	5,49	2094-BM05-M
RDB-B29039	750	1000	48,9	113 (1000)	97,8	194 (1717)	4,41	2094-BM05-M
RDB-B41014	200	385	17,8	183 (1619)	51,2	340 (3009)	5,20	2094-BM03-M
RDB-B41016	375	700	33,2	183 (1619)	95,5	339 (3000)	4,83	2094-BM05-M
RDB-B41018	625	700	48,9	175 (1549)	97,8	271 (2398)	4,83	2094-BM05-M
RDB-B41024	200	365	31,5	330 (2929)	95,5	690 (6107)	7,29	2094-BM05-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

# Especificações de desempenho de controle de movimento linear

Estas famílias de controle de movimento linear são compatíveis com servo-drives Kinetix 6200 e Kinetix 6500.

Família de controle de movimento linear	Página
Impulsores lineares integrados LDAT-Series	84
Etapas lineares integradas de MP-Series (cód. cat. MPAS)	88
Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAR)	88
Cilindros elétricos para aplicação pesada MP-Series (cód. cat. MPAL)	89
Motores lineares com núcleo de ferro LDC-Series	90

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 6200/6500 que incluem seleção de código de catálogo e curvas de torque/velocidade, consulte o Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM003](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de atuador/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificações de desempenho de LDAT-Series com inversores Kinetix 6200/6500

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6200/6500 (frame 30)

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6200/6500 classe de 400 V
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2094-BM01-M
LDAT-S031020-DBx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-DBx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-DBx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-DBx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,40	2094-BM01-M
LDAT-S032020-DBx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-DBx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-DBx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-EBx	3,1	3,7	126 (28)	12,2	336 (76)	0,40	2094-BM01-M
LDAT-S032020-EBx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-EBx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-EBx	5,0					0,63	
LDAT-S033010-DBx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2094-BM02-M
LDAT-S033020-DBx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DBx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DBx							
LDAT-S033010-EBx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,67	2094-BM01-M
LDAT-S033020-EBx	4,7					0,87	
LDAT-S033030-EBx	5,0					0,91	
LDAT-S033040-EBx							

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6200/6500 (frame 50)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6200/6500 classe de 400 V
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,34	2094-BMP5-M
LDAT-S051020-DBx	3,7					0,43	
LDAT-S051030-DBx	4,1					0,49	
LDAT-S051040-DBx	4,4					0,53	
LDAT-S051050-DBx	4,7					0,55	
LDAT-S052010-DBx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,92	2094-BM01-M
LDAT-S052020-DBx	4,8					1,20	
LDAT-S052030-DBx	5,0					1,24	
LDAT-S052040-DBx						1,24	
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3,7	3,1	378 (85)	11,4	1093 (246)	0,80	2094-BMP5-M
LDAT-S052020-EBx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-EBx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-EBx							
LDAT-S052050-EBx							
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,56	2094-BM02-M
LDAT-S053020-DBx	5,0					1,87	
LDAT-S053030-DBx a LDAT-S053050-DBx							
LDAT-S053010-EBx a LDAT-S053050-EBx	3,5	3,1		11,4		1,04	2094-BMP5-M
LDAT-S054010-DBx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	2,26	2094-BM02-M
LDAT-S054020-DBx a LDAT-S054050-DBx	5,00					2,53	
LDAT-S054010-EBx	4,4					1,87	
LDAT-S054020-EBx a LDAT-S054050-EBx	5,0	6,2		22,7		2,05	2094-BM01-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6200/6500 (frame 70)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6200/6500 classe de 400 V
LDAT-S072010-DBx	3,9	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,37	2094-BM01-M
LDAT-S072020-DBx	5,0					1,64	
LDAT-S072030-DBx a LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3,5	3,0		11,0		1,03	2094-BMP5-M
LDAT-S072020-EBx a LDAT-S072070-EBx							

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6200/6500 (frame 70) (continua)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6200/6500 classe de 400 V			
LDAT-S073010-DBx	4,4	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	2,27	2094-BM02-M			
LDAT-S073020-DBx a LDAT-S073070-DBx	5,0					2,50				
LDAT-S073010-EBx a LDAT-S073070-EBx	2,4					3,0		10,9	1,01	2094-BMP5-M
LDAT-S074010-DBx	4,7	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	3,15	2094-BM02-M			
LDAT-S074020-DBx a LDAT-S074070-DBx	5,0					3,30				
LDAT-S074010-EBx a LDAT-S074070-EBx	3,5					6,0	21,7	2,08	2094-BM01-M	
LDAT-S076010-DBx	5,0	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	5,02	2094-BM03-M			
LDAT-S076020-DBx a LDAT-S076070-DBx						3,5	9,1	33,2	3,18	2094-BM02-M
LDAT-S076010-EBx a LDAT-S076070-EBx										

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6200/6500 (frame 100)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6200/6500 classe de 400 V
LDAT-S102010-DBx	3,4	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	1,44	2094-BM01-M
LDAT-S102020-DBx	4,4					1,74	
LDAT-S102030-DBx	5,0					1,91	
LDAT-S102040-DBx							
LDAT-S102050-DBx a LDAT-S102090-DBx							
LDAT-S102010-EBx a LDAT-S102090-EBx	2,6	2,9	10,5	0,96	2094-BMP5-M		
LDAT-S103010-DBx	3,8	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	2,41	2094-BM02-M
LDAT-S103020-DBx	5,0					2,93	
LDAT-S103030-DBx a LDAT-S103090-DBx							
LDAT-S103010-EBx a LDAT-S103090-EBx	1,8	2,9	10,5	0,92	2094-BMP5-M		
LDAT-S104010-DBx	4,1	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	3,76	2094-BM02-M
LDAT-S104020-DBx	5,0					4,29	
LDAT-S104030-DBx a LDAT-S104090-DBx							
LDAT-S104010-EBx a LDAT-S104090-EBx	2,7					5,7	21,0

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6200/6500 (frame 100) (continua)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6200/6500 classe de 400 V
LDAT-S106010-DBx	4,5	17,3	1403 (315)	63,0	3871 (870)	5,41	2094-BM03-M
LDAT-S106020-DBx a LDAT-S106090-DBx	5,0					5,87	
LDAT-S106010-EBx a LDAT-S106090-EBx	2,7	8,6		31,5		2,94	2094-BM02-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6200/6500 (frame 150)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6200/6500 classe de 400 V
LDAT-S152010-DBx	3,2	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	1,76	2094-BM01-M
LDAT-S152020-DBx a LDAT-S152090-DBx	3,5					1,89	
LDAT-S152010-EBx a LDAT-S152090-EBx	1,8	2,7		9,8		0,87	2094-BMP5-M
LDAT-S153010-DBx a LDAT-S153090-DBx	3,6	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	2,87	2094-BM01-M
LDAT-S153010-EBx a LDAT-S153090-EBx	1,2	2,7		9,1		0,80	2094-BMP5-M
LDAT-S154010-DBx a LDAT-S154090-DBx	3,5	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	3,83	2094-BM02-M
LDAT-S154010-EBx a LDAT-S154090-EBx	1,8	5,3		19,5		1,78	2094-BM01-M
LDAT-S156010-DBx a LDAT-S156090-DBx	3,6	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	5,85	2094-BM03-M
LDAT-S156010-EBx a LDAT-S156090-EBx	1,8	8,1		19,8		2,71	2094-BM01-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAS com inversores Kinetix 6200/6500

Etapa linear código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7,9) <sup>(1)</sup>	1,75	521 (117)	3,50	1212 (272)	0,37	2094-BMP5-M
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44,3) <sup>(2)</sup>	3,30	462 (104)	6,60	968 (218)	0,62	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3,50	189 (42,5)	9,30	456 (103)	0,527	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3,15	159 (35,7)	8,37	399 (89,7)	0,475	2094-BMP5-M
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3,40	285 (64,1)	9,10	680 (153)	0,768	2094-BMP5-M
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3,03	245 (55,1)	8,19	601 (135)	0,69	2094-BMP5-M

- (1) Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 176 mm/s (6,9 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 143 mm/s (5,6 pol/s).
- (2) Para comprimento de lançamento de 780 mm, a velocidade máxima é 889 mm/s (35,0 pol/s). Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 715 mm/s (28,2 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 582 mm/s (22,9 pol/s).
- (3) Por causa do curso curto de muitas dessas etapas e da distância necessária para alcançar uma velocidade máxima de 5000 mm/s (200 pol./s), a velocidade máxima dessas etapas é frequentemente menor que 5000 mm/s (200 pol./s). Para saber a velocidade máxima de cada etapa linear de acordo com o comprimento de lançamento, consulte Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD002](#).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAR com inversores Kinetix 6200/6500

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
MPAR-B1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2094-BMP5-M
MPAR-B1xxxE	500	1,49	280 (62,9)	1,71	350 (78,7)	0,140	2094-BMP5-M
MPAR-B2xxxC	250	1,67	420 (94,4)	1,90	525 (118)	0,105	2094-BMP5-M
MPAR-B2xxxF	640	3,29	640 (144)	3,93	800 (180)	0,410	2094-BMP5-M
MPAR-B3xxxE	500	5,16	2000 (450)	6,17	2500 (562)	1,00	2094-BM01-M
MPAR-B3xxxH	1000	6,13	1300 (292)	6,79	1625 (365)	1,30	2094-BM01-M

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAl com inversores Kinetix 6200/6500

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6200/6500 (parafuso esférico)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0,90	890 (200)	706 (159)	2,30	1446 (325)	0,22	2094-BMP5-M
MPAI-B2150CV3		1,29	1446 (325)	1147 (258)	3,25		0,25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1,35	1624 (365)	1290 (290)	4,57	4448 (1000)	0,27	2094-BMP5-M
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2,81	4003 (900)	3176 (714)	4,30	4448 (1000)	0,39	2094-BMP5-M
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7,07	4003 (900)		
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)							
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5,61	7784 (1750)	6179 (1389)	8,68	8896 (2000)	0,43	2094-BM01-M
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14,14	7784 (1750)		
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3	491 (19)							
MPAI-B5xxxCM3	200 (7,8)	6,62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8,48	13,345 (3000)	0,55	2094-BM01-M
MPAI-B5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16,70	13,122 (2950)		

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho (parafuso de rolo) com inversores Kinetix 6200/6500

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1,45	1557 (350)	1237 (278)	4,57	4862 (1093)	0,27	2094-BMP5-M
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2,81	3781 (850)	3003 (675)	7,07	7562 (1700)	0,39	2094-BMP5-M
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5,61	7340 (1650)	5827 (1310)	14,14	14,679 (3300)	0,43	2094-BM01-M
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de LDC-Series com inversores Kinetix 6200/6500

Motor linear código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema <sup>(1)</sup> A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada de motor linear kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 Inversores de classe de 400 V
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1 a 6,1	74 a 111 (17 a 25)	12,1	188 (42)	0,37 a 0,55	2094-BM01-M
LDC-C030200-DHT		8,1 a 12,2	148 a 222 (33 a 50)	24,3	375 (84)	0,74 a 1,11	2094-BM02-M
LDC-C030200-EHT		4,1 a 6,1		12,1			2094-BM01-M
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9 a 5,9	119 a 179 (27 a 40)	11,7	302 (68)	0,59 a 0,89	2094-BM01-M
LDC-C050200-DHT		7,9 a 11,8	240 a 359 (54 a 81)	23,3	600 (135)	1,20 a 1,79	2094-BM02-M
LDC-C050200-EHT		3,9 a 5,9		11,6			2094-BM01-M
LDC-C050300-DHT		11,8 a 17,7	363 a 544 (82 a 122)	35,9	941 (212)	1,81 a 2,72	2094-BM02-M
LDC-C050300-EHT		3,9 a 5,9		12,0			2094-BM01-M
LDC-C075200-DHT		10,0 (32,8)	7,7 a 11,5	348 a 523 (78 a 117)	22,9	882 (198)	1,74 a 2,61
LDC-C075200-EHT	3,8 a 5,7		11,5		2094-BM01-M		
LDC-C075300-DHT	11,5 a 17,2		523 a 784 (117 a 176)	35,6	1368 (308)	2,61 a 3,92	2094-BM02-M
LDC-C075300-EHT	3,8 a 5,7			11,9			2094-BM01-M
LDC-C075400-DHT	15,3 a 23,0		697 a 1045 (157 a 235)	47,4	1824 (410)	3,48 a 5,22	2094-BM03-M
LDC-C075400-EHT	7,7 a 11,5			23,7			2094-BM02-M
LDC-C100300-DHT	10,0 (32,8)	11,1 a 16,7	674 a 1012 (152 a 227)	34,3	1767 (397)	3,37 a 5,06	2094-BM02-M
LDC-C100300-EHT		3,7 a 5,6		11,4			2094-BM01-M
LDC-C100400-DHT		14,8 a 22,2	899 a 1349 (202 a 303)	45,7	2356 (530)	4,49 a 6,74	2094-BM03-M
LDC-C100400-EHT		7,4 a 11,1		22,8			2094-BM02-M
LDC-C100600-DHT		22,2 a 33,3	1349 a 2023 (303 a 455)	68,5	3534 (794)	6,74 a 10,11	2094-BM03-M
LDC-C100600-EHT		11,1 a 16,7		34,3			2094-BM02-M
LDC-C150400-DHT	10,0 (32,8)	14,1 a 21,1	1281 a 1922 (288 a 432)	45,2	3498 (786)	6,40 a 9,61	2094-BM03-M
LDC-C150400-EHT		7,0 a 10,6		22,6			2094-BM02-M
LDC-C150600-DHT		21,1 a 31,7	1922 a 2882 (432 a 648)	67,8	5246 (1179)	9,61 a 14,41	2094-BM03-M
LDC-C150600-EHT		10,6 a 15,8		33,9			2094-BM02-M

(1) Os valores representam a faixa entre sem resfriamento (valor baixo) e resfriamento por água (valor alto).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

# Servo-drives de eixos múltiplos Kinetix 6000



Os servo-drives de eixos múltiplos Kinetix 6000 fornecem uma simplicidade para manusear até as aplicações mais exigentes rapidamente, facilmente, e com baixo custo. Através do fornecimento de recursos de controle com projeto inovador e funções de instalação, os inversores Kinetix 6000 aprimoram significativamente o desempenho do sistema enquanto economizam tempo e dinheiro. O tamanho compacto, a fiação simplificada e os componentes de fácil uso tornam os inversores Kinetix 6000 uma escolha ideal tanto para os OEMs quanto para os usuários finais. As aplicações alvo para os inversores Kinetix 6000 incluem empacotamento, manuseio de materiais, conversão e montagem.

A família de inversores Kinetix 6000 é parte da solução de controle de movimento integrado Kinetix.

## Funções do servo-drive de eixos múltiplos Kinetix 6000

- Sistemas de servo-drive de eixos múltiplos com SERCOS interface de controle de movimento integrado
- Certificado TÜV: PLe, Cat 3, de acordo com EN ISO 13849 e SIL CL3 de acordo com IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 61062
  - Controle Safe Torque-off
- 195 a 265 Vca, entrada trifásica (classe de 200 V)
- 324 a 528 Vca, entrada trifásica (classe de 400 V)
  - Desempenho de pico aprimorado para até 250% da capacidade de corrente contínua
- Software RSLogix 5000 ou a aplicação Logix Designer para programação (Lógica ladder, texto estruturado e controle sequencial de funções)
- Controle de movimento integrado Kinetix com controladores ControlLogix ou CompactLogix
- Realimentação do encoder absoluto de alta resolução multivolts e de volta única, eixo auxiliar apenas de realimentação

Para comparar as funções do inversor através de famílias de inversores, consulte Servo drives iniciando na [página 28](#).

# Componentes de servo-drive Kinetix 6000

Os sistemas de servo-drive Kinetix 6000 consistem destes componentes necessários:

- Um módulo de eixo integrado (IAM ou condutor IAM)
- Até sete módulos de eixo
- Um barramento de alimentação
- De um a oito motores rotativos, motores lineares, ou atuadores lineares
- De uma a oito cabos de alimentação e realimentação do motor
- Kits de conectores de baixo perfil (necessário para cabos de alimentação de condução flying)
- De dois a nove cabos de fibra óptica SERCOS

Os sistemas Kinetix 6000 também podem incluir um ou mais módulos de eixo usados como seguidores IAM (e módulos de eixo, barramentos de alimentação, motores, cabos e kits de conectores associados como necessários para aplicação).

Os sistemas integrados inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M são uma opção com os servo-drives Kinetix 6000

- Um módulo de interface de potência (IPIM) Kinetix 6000M IDM por sistema IDM
- Até 4 módulos IPIM no barramento de alimentação cód. cat. 2094
- Até 16 unidades integradas inversor-motor (IDM) se conectam a cada módulo IPIM

Estes componentes são opcionais:

- Um módulo shunt Kinetix, 2094-BSP2 com módulo shunt passivo cód. cat. 1394 opcional
- Módulos de preenchimento de slot 2094-PRF
- Módulo de interface de linha cód. cat. 2094 (LIM)
- Cód. cat. 2090 Módulo de freio resistivo (RBM)
- Cód. cat. 1336 Módulo shunt ativo externo (frenagem dinâmica)
- Filtros de linha CA 2090-XXLF (necessário para CE)

Para especificações de sistema de acionamento detalhadas Kinetix 6000, consulte o Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM003](#).

## Seleção do servo-drive Kinetix 6000

Módulo de inversor	Número de catálogo de inversor	Capacidades de saída contínuas	
		Conversor (A <sub>DC</sub> )	Inversor (A, 0-pk)
Módulo de eixo integrado (IAM) classe de 200 V	2094-AC05-MP5-S	3 kW, 10 A	1,2 kW, 5 A
	2094-AC05-M01-S	3 kW, 10 A	1,9 kW, 9 A
	2094-AC09-M02-S	6 kW, 19 A	3,4 kW, 15 A
	2094-AC16-M03-S	11,3 kW, 36 A	5,5 kW, 25 A
	2094-AC32-M05-S	22,5 kW, 71 A	11,0 kW, 49 A
Módulo de eixo integrado (IAM) classe de 400 V	2094-BC01-MP5-S	6 kW, 9 A	1,8 kW, 4,0 A
	2094-BC01-M01-S	6 kW, 9 A	3,9 kW, 8,6 A
	2094-BC02-M02-S	15 kW, 23 A	6,6 kW, 14,6 A
	2094-BC04-M03-S	28 kW, 42 A	13,5 kW, 30 A
	2094-BC07-M05-S	45 kW, 68 A	22,0 kW, 49 A
Módulo de eixo (AM) classe de 200 V	2094-AMP5-S	N/A	1,2 kW, 5 A
	2094-AM01-S		1,9 kW, 9 A
	2094-AM02-S		3,4 kW, 15 A
	2094-AM03-S		5,5 kW, 25 A
	2094-AM05-S		11,0 kW, 49 A
Módulo de eixo (AM) classe de 400 V	2094-BMP5-S	N/A	1,8 kW, 4,0 A
	2094-BM01-S		3,9 kW, 8,6 A
	2094-BM02-S		6,6 kW, 14,6 A
	2094-BM03-S		13,5 kW, 30 A
	2094-BM05-S		22,0 kW, 49 A
Barramento de alimentação 2094	2094-PR5x	Disponível para sistemas de 1, 2, 3, 4, 5, 7, e 8 eixos	
Módulo de interface de potência 2094 IDM	2094-SEPM-B24-S	Classe de 400 V, 24 A rms, 15 kW, sercos, suporta até 16 unidades integradas inversor-motor	
Módulo shunt 2094	2094-BSP2	Módulo shunt de classe de 200/400 V, 200 W (instalação em barramento de alimentação)	
Módulo de preenchimento de slot 2094	2094-PRF	Slots de tampa não usados de classe 200/400 V, no barramento de alimentação	

Para especificações de módulo de inversor Kinetix 6000 não incluídas nesta publicação, consulte Kinetix Servo Drives Technical Data, publicação [GMC-TD003](#).

## Compatibilidade de componentes de inversor Kinetix 6200

Os módulos de potência 2094-BCxx-Mxx-M e 2094-BMxx-M contêm a mesma estrutura de alimentação dos inversores 2094-BCxx-Mxx-S e 2094-BMxx-S. Por isso, o módulo shunt 2094-BSP2, módulo de filtro slot 2094-PRF e barramento de alimentação 2094-PRSx são todos suportados por ambas as famílias de inversores.

E ainda, os módulos de potência 2094-BMxx-M AM com interface SERCOS são suportados em barramentos de alimentação com um módulo 2094-BCxx-Mxx-S IAM. Reciprocamente, os inversores 2094-BMxx-S AM são suportados em barramentos de alimentação com um módulo de potência 2094-BCxx-Mxx-M IAM com interface SERCOS.

**IMPORTANTE** Módulos de controle Kinetix 6500 EtherNet/IP (códigos de catálogo 2094-EN02D-M01-Sx) não são compatíveis com módulos IAM/AM no mesmo barramento de alimentação cód. cat. 2094 em que a interface SERCOS for usada.

### Compatibilidade de módulo IAM/AM

Módulo IAM	Módulo de controle	Módulo 2094-BMxx-S Kinetix 6000 AM	Módulos de potência 2094-BMxx-M AM	
			Módulo de controle 2094-SE02F-M00-Sx Kinetix 6200	Módulo de controle 2094-EN02D-M01-Sx Kinetix 6500
2094-BCxx-Mxx-S (séries B e C)	N/A	Totalmente compatível	Totalmente compatível	Não compatível
2094-BCxx-Mxx-M (Módulo de potência IAM)	2094-SE02F-M00-Sx interface SERCOS			
		2094-EN02D-M01-Sx rede EtherNet/IP	Não compatível	Totalmente compatível

Para mais informações dos servo-drives modulares Kinetix 6200, código de catálogo 2094-BCxx-Mxx-M, 2094-BMxx-M, e 2094-SE02F-M00-Sx, consulte Servo-drives modulares Kinetix 6200 e Kinetix 6500 na [página 67](#).

## Compatibilidade do sistema integrado de inversor-motor Kinetix 6000M

Os barramentos de alimentação cód. cat. 2094 com inversores Kinetix 6000 (série B) ou Kinetix 6200 são compatíveis com os sistemas integrados inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M. O módulo de interface de potência integrado inversor-motor (IPIM) é instalado ao barramento de alimentação e se conecta a até 16 unidades IDM.

**IMPORTANTE** Os módulos de controle Kinetix 6500 EtherNet/IP (códigos de catálogo 2094-EN02D-M01-Sx) não são compatíveis com os sistemas integrados inversor-motor Kinetix 6000M.

### Compatibilidade de módulo IAM

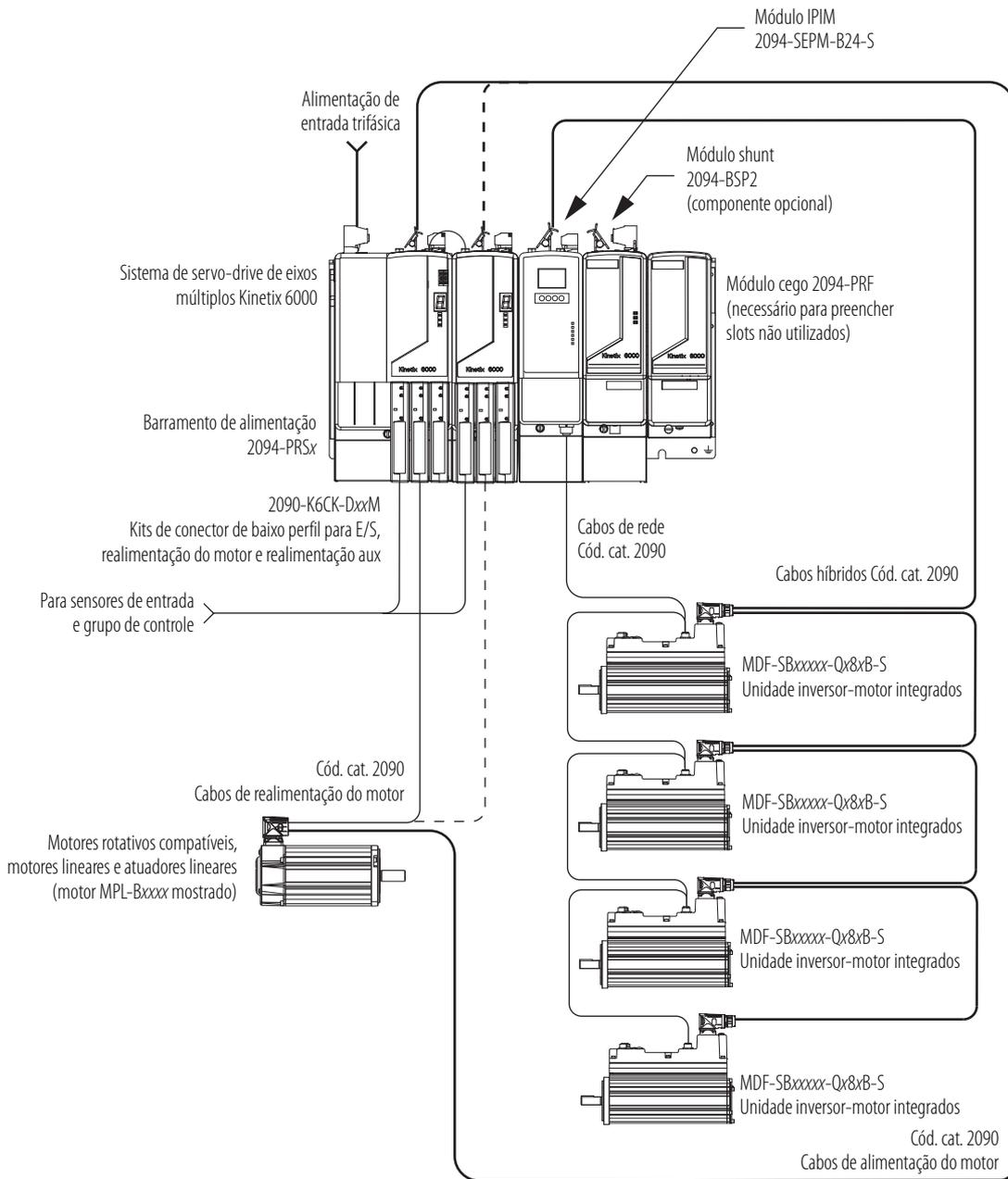
Módulo IAM	Módulo de controle	Módulo de interface de potência IDM (IPIM) 2094-SEPM-B24-S
2094-BCxx-Mxx-S (séries B e C)	N/A	Totalmente compatível
2094-BCxx-Mxx-M (Módulo de potência IAM)	2094-SE02F-M00-Sx interface SERCOS	
		2094-EN02D-M01-Sx rede EtherNet/IP

Para mais informações sobre os sistemas integrados inversor-motor Kinetix 6000M, consulte Configuração típica de inversor-motor integrado Kinetix 6000M na [página 95](#).

## Configuração típica de inversor-motor integrado Kinetix 6000M

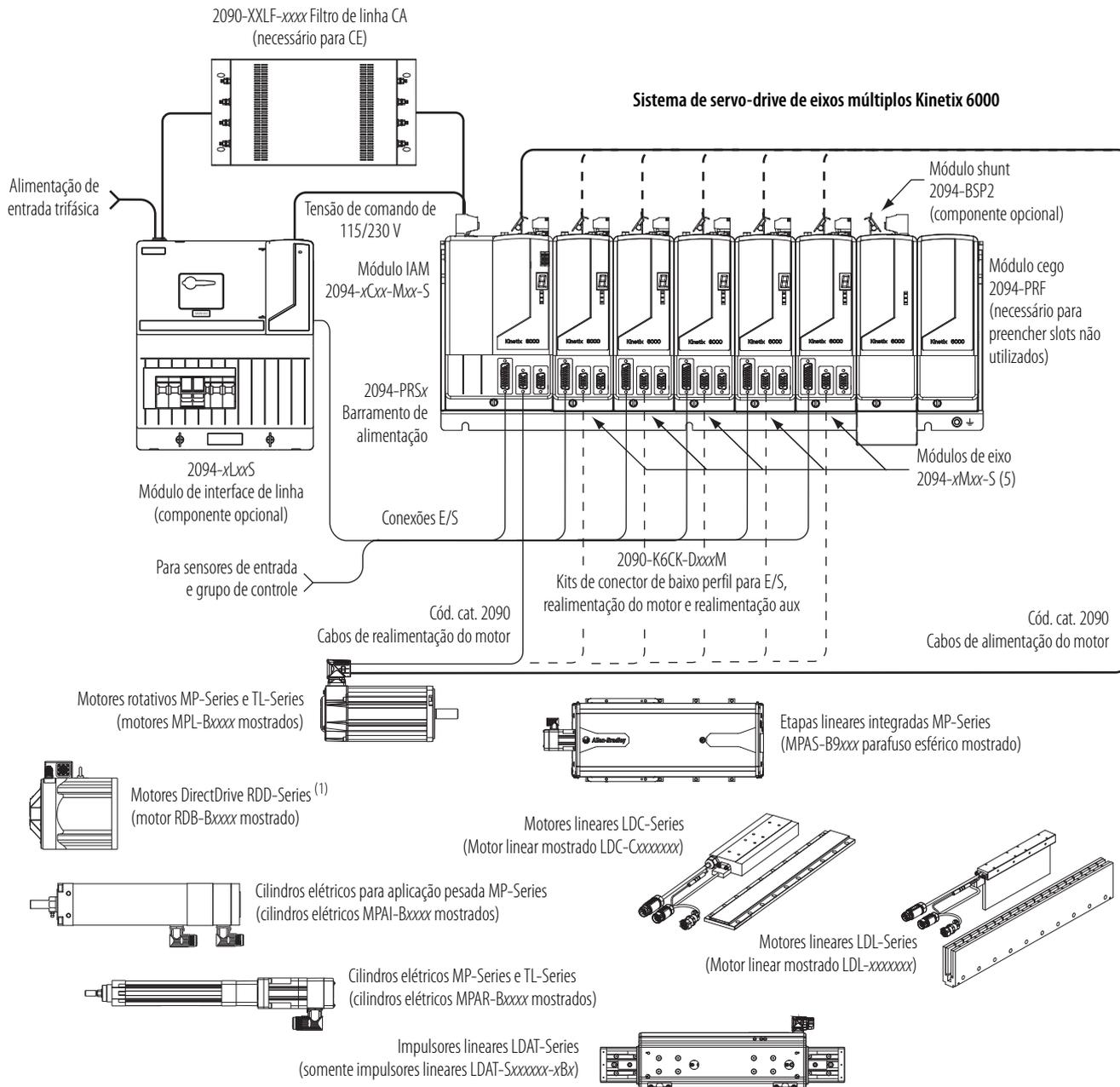
Esta configuração ilustra o uso dos servo-drives Kinetix 6000 com o sistema integrado inversor-motor (IDM) Kinetix 6000M. O módulo de interface de potência IDM (IPIM) está incluído na configuração de anel de fibra óptica sercos juntamente com os módulos de eixo. Consulte Configurações de comunicação típica na [página 99](#) para ver exemplos.

### Sistema de acionamento modular (com o sistema Kinetix 6000M IDM)



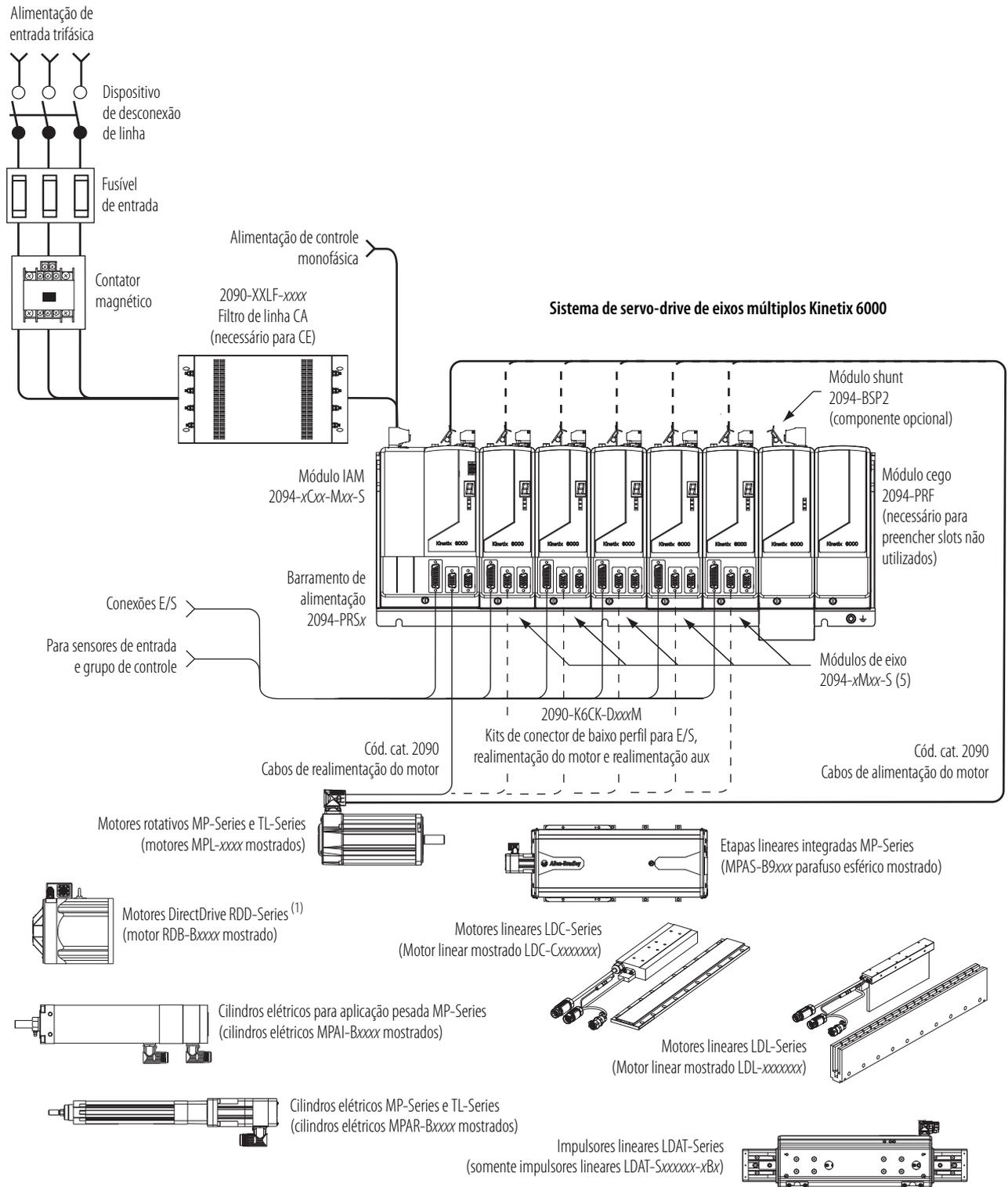
## Configurações típicas de Hardware

### Sistema Kinetix 6000 (com módulo LIM)



(1) Necessita de um kit de conector 2090-K6CK-KENDAT para conexões de alimentação do motor.

**Sistema Kinetix 6000 (sem módulo LIM)**



(1) Necessita de um kit de conector 2090-K6CK-KENDAT para conexões de alimentação do motor.

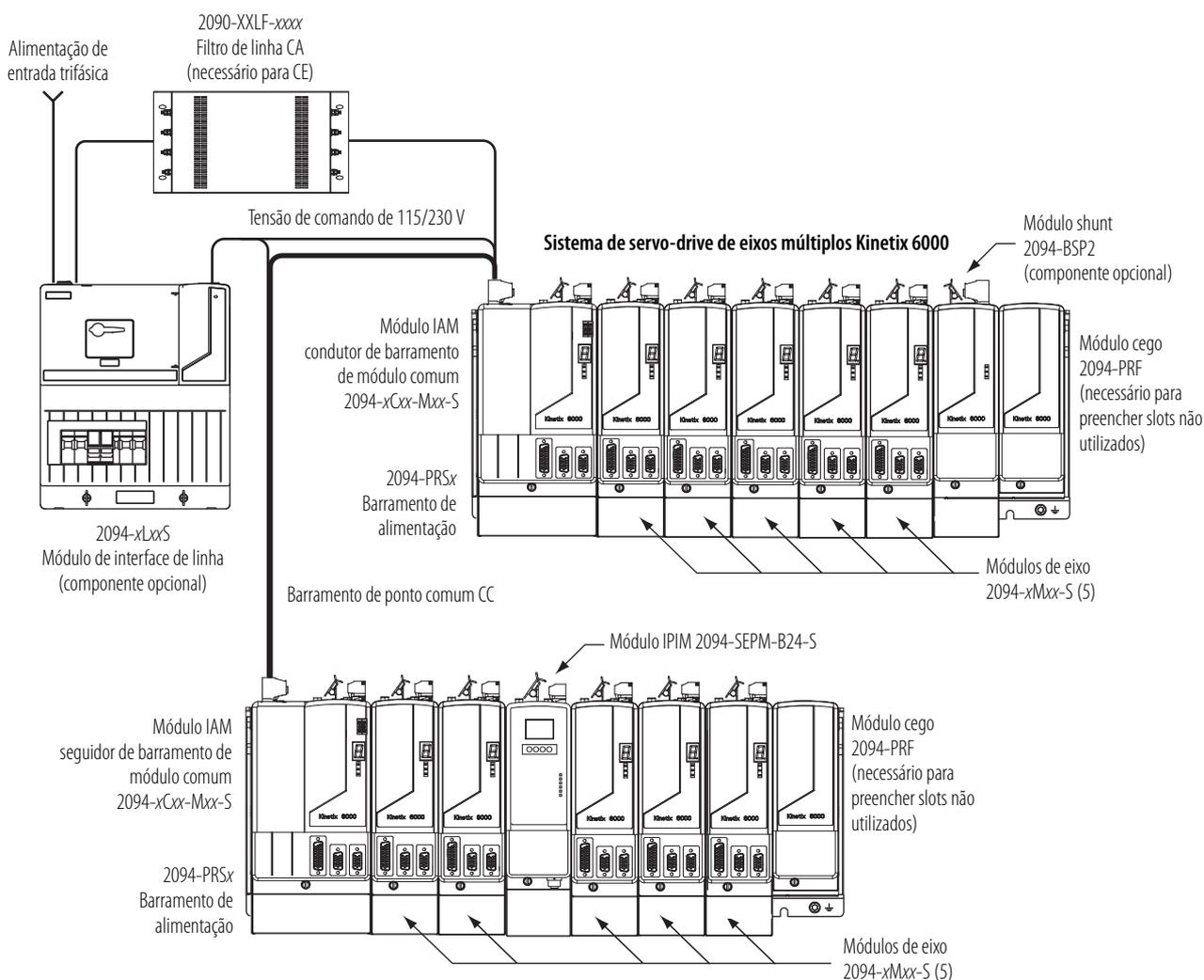
Nesta configuração de sistema, o módulo condutor IAM é conectado ao seguidor módulo IAM através do ponto comum CC. Quando planejar seu layout de painel, deve-se calcular a capacitância de barramento total do sistema comum CC para se assegurar de que o módulo de condução IAM seja dimensionado suficientemente para pré-carregar todo o sistema. Consulte Kinetix 6000 Servo Drive User Manual, publicação [2094-UM001](#), quando fizer este cálculo.

**IMPORTANTE**

Se a capacitância de barramento total do seu sistema exceder a taxa de pré-carga do módulo condutor IAM, o status do módulo IAM de sete segmentos irá exibir um erro código E90 (falha de tempo de pré-carga) se a potência de entrada for aplicada.

Para corrigir esta condição, você deve substituir o módulo de condução IAM por um módulo maior ou diminuir a capacitância da barramento total pela remoção dos módulos de eixo.

**Sistema Kinetix 6000 (barramento de ponto comum CC)**

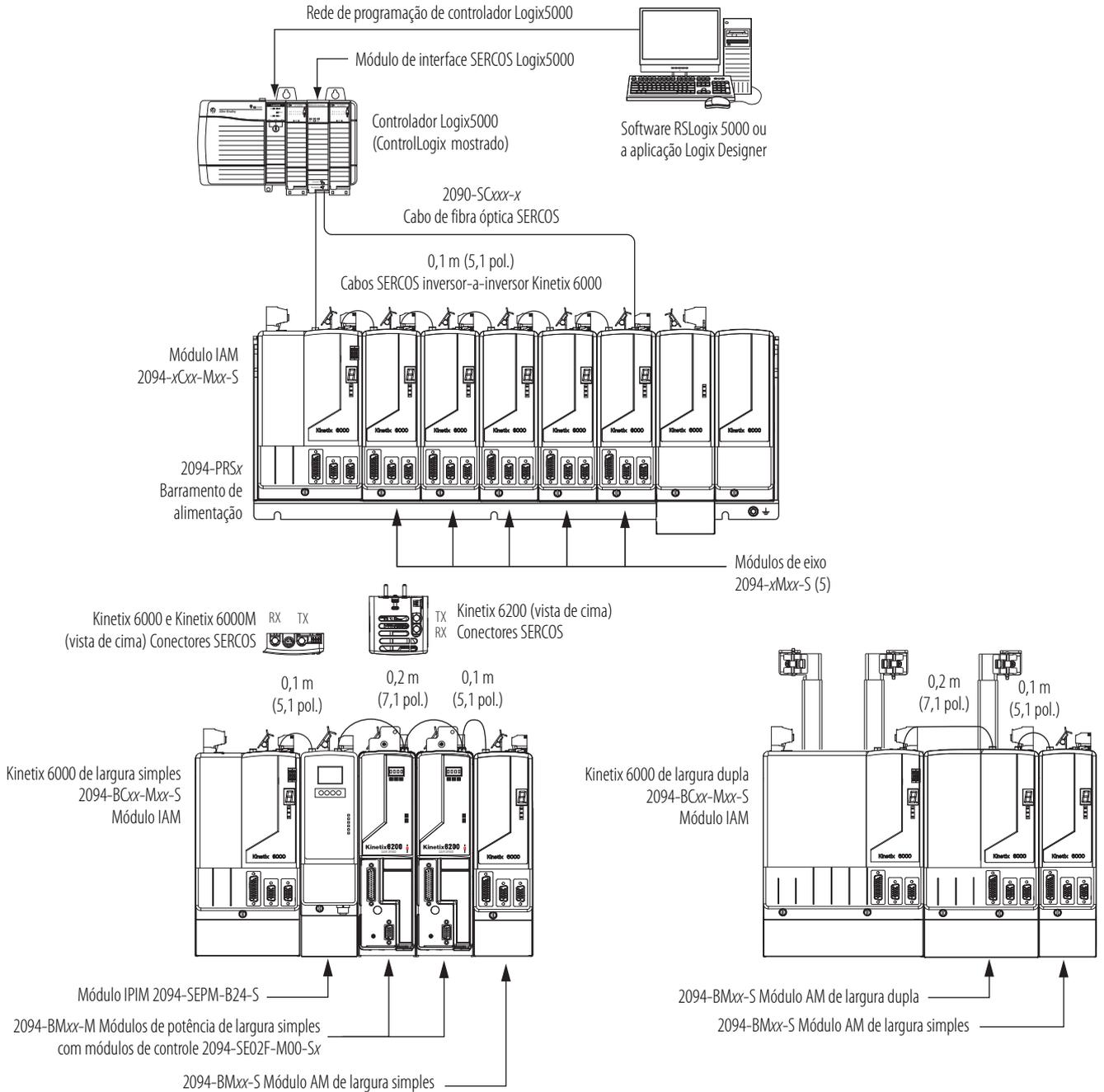


Motores e outros detalhes comuns a configurações de ponto comum CA e CC, trifásicos são removidos.

## Configurações de comunicação típica

Neste exemplo, os comprimentos de cabo SERCOS inversor-a-inversor e códigos de catálogos são mostrados para os inversores Kinetix 6000 e quando os módulos Kinetix 6000 e Kinetix 6200 existirem no mesmo barramento de alimentação.

### Comunicação de inversor Kinetix 6000 (SERCOS)



# Especificações de desempenho de controle de movimento rotativo

Estas famílias de motor rotativo são compatíveis com servo-drives Kinetix 6000.

Família de motor rotativo	Página
Motores de baixa inércia MP-Series (cód. cat. MPL)	100
Motores de média inércia MP-Series (cód. cat. MPM)	104
Motores de categoria alimentícia MP-Series (cód. cat. MPF)	107
Motores integrados inversor-motor (categoria alimentícia) Kinetix 6000M (cód. cat. MDF)	108
Motores de aço inoxidável MP-Series (cód. cat. MPS)	108
Motores direct-drive MP-Series (cód. cat. RDB)	109
Motores de baixa inércia TL-Series (cód. cat. TLY)	110

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 6000 que incluem seleção de código de catálogo e curvas de torque/velocidade, consulte Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM003](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de motor/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPL com inversores Kinetix 6000

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico de sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
MPL-A1510V	8000	1,05	0,26 (2,3)	3,40	0,77 (6,8)	0,16	2094-AMP5-S
MPL-A1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	2094-AMP5-S
MPL-A1530U	7000	2,82	0,90 (8,0)	10,1	2,82 (24,9)	0,39	2094-AMP5-S
MPL-A210V	8000	3,09	0,55 (4,8)	10,2	1,52 (13,4)	0,37	2094-AMP5-S
MPL-A220T	6000	4,54	1,61 (14,2)	10,5	3,45 (30,0)	0,62	2094-AMP5-S
				15,5	4,74 (41,9)		2094-AM01-S
MPL-A230P	5000	5,40	2,10 (18,6)	17,0	8,0 (70,8)	0,86	2094-AM01-S
				23,0	8,2 (73,0)		2094-AM02-S
MPL-A310F	3000	3,24	1,58 (14,0)	9,30	3,61 (31,9)	0,46	2094-AMP5-S
MPL-A310P	5000	4,91	1,58 (14,0)	10,5	2,90 (25,6)	0,73	2094-AMP5-S
				14,0	3,61 (31,9)		2094-AM01-S
MPL-A320H	3500	6,10	3,05 (27,0)	17,0	7,13 (63,0)	1,0	2094-AM01-S
				19,3	7,91 (70,0)		2094-AM02-S
MPL-A320P	5000	8,50	2,88 (25,5)	17,0	5,07 (44,8)	1,3	2094-AM01-S
		9,00	3,05 (27,0)	29,5	7,91 (70,0)		2094-AM02-S
MPL-A330P	5000	12,0	4,18 (37,0)	30,0	9,10 (80,5)	1,8	2094-AM02-S
				38,0	11,1 (98,2)		2094-AM03-S
MPL-A420P	5000	12,9	4,79 (42,3)	30,0	9,67 (85,5)	2,0	2094-AM02-S
				46,0	13,6 (119)		2094-AM03-S

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V) (continua)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
MPL-A430H	3500	12,2	6,21 (55,0)	30,0	13,9 (123)	1,8	2094-AM02-S
				45,0	19,8 (175)		2094-AM03-S
MPL-A430P	5000	15,0	5,35 (47,3)	30,0	9,99 (88,3)	2,2	2094-AM02-S
		16,80	5,99 (52,9)	49,0	15,4 (136)		2094-AM03-S
				67,0	19,8 (175)		2094-AM05-S
MPL-A4530F	2800	13,40	8,36 (74,0)	30,0	15,8 (139)	1,9	2094-AM02-S
				42,0	20,3 (179)		2094-AM03-S
MPL-A4530K	4000	19,50	8,13 (71,9)	49,0	17,0 (150)	2,5	2094-AM03-S
				62,0	20,3 (179)		2094-AM05-S
MPL-A4540C	1500	8,50	9,15 (80,9)	17,0	16,9 (150)	1,5	2094-AM01-S
		9,55	10,30 (91,1)	29,0	27,1 (239)		2094-AM02-S
MPL-A4540F	3000	18,40	10,19 (90,1)	49,0	23,6 (208)	2,6	2094-AM03-S
				58,0	27,1 (239)		2094-AM05-S
MPL-A4560F	3000	22,0	14,1 (125)	49,0	27,0 (239)	3,0	2094-AM03-S
				66,0	34,4 (305)		2094-AM05-S
MPL-A520K	4000	15,0	10,77 (95,2)	49,0	19,3 (171)	3,5	2094-AM03-S
				65,0	24,2 (214)		2094-AM05-S
MPL-A540K	4000	41,5	19,42 (171)	73,4	31,3 (277)	5,5	2094-AM05-S
MPL-A560F	3000	42,0	27,39 (242)	73,4	39,6 (350)	5,3	2094-AM05-S

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico de sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
MPL-B1510V	8000	0,95	0,26 (2,3)	3,10	0,77 (6,8)	0,16	2094-BMP5-S a 150%
MPL-B1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	5,90	1,53 (13,3)	0,27	2094-BMP5-S a 150%
				6,10	1,58 (13,9)		2094-BMP5-S a 250%
MPL-B1530U	7000	2,0	0,90 (8,0)	5,90	2,34 (20,7)	0,39	2094-BMP5-S a 150%
				7,20	2,82 (24,9)		2094-BMP5-S a 250%
MPL-B210V	8000	1,75	0,55 (4,9)	5,80	1,52 (13,4)	0,37	2094-BMP5-S a 150%
MPL-B220T	6000	3,30	1,61 (14,2)	9,90	4,12 (36,4)	0,62	2094-BMP5-S a 250%
				11,3	4,74 (41,9)		2094-BM01-S a 150%
MPL-B230P	5000	2,60	2,10 (18,6)	9,90	7,24 (64,0)	0,86	2094-BMP5-S a 250%
				11,3	8,20 (73,0)		2094-BM01-S a 150%
MPL-B310P	5000	2,4	1,6 (14)	5,90	3,2 (28)	0,77	2094-BMP5-S a 150%
				7,10	3,6 (32)		2094-BMP5-S a 250%
MPL-B320P	5000	4,5	3,10 (27)	13,0	7,5 (66)	1,5	2094-BM01-S a 150%
				14,0	8,2 (72,5)		2094-BM01-S a 250%
MPL-B330P	5000	6,1	4,18 (37)	13,0	8,0 (71)	1,8	2094-BM01-S a 150%
				19,0	11,1 (98)		2094-BM01-S a 250%
MPL-B420P	5000	6,3	4,74 (42)	13,0	13,1 (116)	1,9	2094-BM01-S a 250%
				21,8	13,4 (118)		2094-BM02-S a 150%
				22,0	13,5 (119)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B430P	5000	9,2	6,55 (58)	21,8	14,4 (127)	2,2	2094-BM02-S a 150%
				32,0	19,8 (175)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B4530F	3000	6,7	8,36 (74)	13,0	13,9 (123)	2,1	2094-BM01-S a 150%
				21,0	20,3 (180)		2094-BM01-S a 250%
MPL-B4530K	4000	9,9	8,25 (73)	21,8	15,5 (137)	2,6	2094-BM02-S a 150%
				31,0	20,3 (179)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B4540F	3000	9,1	10,20 (90)	21,8	21,4 (189)	2,6	2094-BM02-S a 150%
				29,0	27,1 (240)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B4560F	3000	11,8	14,0 (124)	21,8	23,3 (206)	3,2	2094-BM02-S a 150%
				36,0	34,4 (304)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B520K	4000	11,5	10,7 (95)	21,8	17,0 (150)	3,5	2094-BM02-S a 150%
				33,0	23,2 (205)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B540D	2000	10,5	19,4 (172)	21,8	38,8 (343)	3,4	2094-BM02-S a 150%
				23,0	41,0 (362)		2094-BM02-S a 250%
MPL-B540K	4000	20,4	19,4 (171)	45,0	38,1 (337)	5,4	2094-BM03-S a 150%
				60,0	48,6 (430)		2094-BM03-S a 250%
MPL-B560F	3000	20,6	26,8 (237)	45,0	49,3 (436)	5,5	2094-BM03-S a 150%
				68,0	67,8 (600)		2094-BM03-S a 250%
MPL-B580F	3000	26,0	34,0 (300)	75,0	74,6 (660)	7,1	2094-BM03-S a 250%
				73,4	73,5 (650)		2094-BM05-S a 150%
				94,0	87,0 (770)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B580J	3800	32,0	34,0 (301)	73,4	66,6 (589)	7,9	2094-BM05-S a 150%
				94,0	81,0 (716)		2094-BM05-S a 200%

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V) (continua)**

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
MPL-B640F	3000	30,0	34,4 (304)	45,0	50,4 (446)	6,1	2094-BM03-S a 150%
			34,4 (304)	65,0	72,3 (640)		2094-BM03-S a 250%
		32,0	36,7 (325)				2094-BM05-S a 150%
MPL-B660F	3000	38,5	48,0 (425)	73,4	81,0 (716)	6,1	2094-BM05-S a 150%
				96,0	101 (895)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B680D	2000	30,0	55,4 (490)	75,0	125 (1105)	9,3	2094-BM03-S a 250%
				73,4	124 (1098)		2094-BM05-S a 150%
		34,0	62,8 (556)	94,0	152 (1350)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B680F	3000	47,9	60,0 (531)	73,4	85,4 (755)	7,5	2094-BM05-S a 150%
				96,0	108 (960)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B680H	3500	48,9	58,0 (513)	97,8	107 (947)	7,5	2094-BM05-S a 200%
MPL-B860D	2000	47,3	83,0 (735)	73,4	120 (1065)	12,5	2094-BM05-S a 150%
				95,5	152 (1350)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B880C	1500	47,5	110 (973)	73,4	157 (1387)	12,6	2094-BM05-S a 150%
				97,5	203 (1800)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B960B	1200	42,5	130 (1150)	73,4	190 (1684)	12,7	2094-BM05-S a 150%
				94,0	231 (2050)		2094-BM05-S a 200%
MPL-B980B	1000	40,0	162 (1440)	73,4	235 (2077)	15,2	2094-BM05-S a 150%
				94,0	278 (2460)		2094-BM05-S a 200%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPM com inversores Kinetix 6000

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
MPM-A1151M	4500	6000	7,65	2,3 (20,3)	30,0	6,5 (57,5)	0,90	2094-AM02-S
					30,5	6,6 (58,4)		2094-AM03-S
MPM-A1152F	3000	5000	11,93	4,7 (41,6)	30,0	9,9 (87,6)	1,40	2094-AM02-S
					44,8	13,5 (119)		2094-AM03-S
MPM-A1153F	3000	5000	16,18	6,0 (53,1)	30,0	10,7 (94,7)	1,45	2094-AM02-S
				6,5 (57,5)	49,0	16,1 (142)		2094-AM03-S
MPM-A1302F	3000	4500	17,28	6,6 (58,4)	49,0	13,2 (117)	1,65	2094-AM03-S
					50,2	13,5 (119)		2094-AM05-S
MPM-A1304F	3000	4000	19,65	7,6 (67,2)	30,0	13,2 (117)	2,20	2094-AM02-S
				9,2 (81,4)	48,3	19,3 (171)		2094-AM03-S
MPM-A1651F	3000	5000	30,96	9,3 (82,3)	49,0	15,2 (134)	2,50	2094-AM03-S
					73,4	20,3 (179)		2094-AM05-S
MPM-A1652F	3000	4000	33,54	11,0 (97,3)	49,0	19,7 (174)	4,03	2094-AM03-S
					73,4	27,7 (245)		2094-AM05-S
MPM-A1653F	3000	4000	42,4	11,7 (103)	49,0	21,1 (187)	5,10	2094-AM03-S
					73,4	29,6 (262)		2094-AM05-S

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
MPM-B1151F	3000	5000	2,71	2,3 (20,3)	5,9	4,3 (38,0)	0,75	2094-BMP5-S a 150%
					9,9	6,6 (58,4)		2094-BMP5-S a 250%
MPM-B1151T	6000	7000	5,62	2,3 (20,3)	13,0	4,1 (36,3)	0,90	2094-BM01-S a 150%
					20,5	5,8 (51,3)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1152C	1500	3000	3,61	5,0 (44,2)	5,9	7,2 (63,7)	1,20	2094-BMP5-S a 150%
					10,0	11,3 (100)		2094-BMP5-S a 250%
					12,4	13,5 (119)		2094-BM01-S a 150%
MPM-B1152F	3000	5200	6,17	5,0 (44,2)	13,0	9,0 (79,6)	1,40	2094-BM01-S a 150%
					21,1	13,3 (118)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1152T	6000	7000	11,02	5,0 (44,2)	21,8	8,5 (75,2)	1,40	2094-BM02-S a 150%
					36,5	13,1 (116)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1153E	2250	3500	6,21	6,5 (57,5)	21,5	13,0 (115)	1,40	2094-BM01-S a 150%
					21,6	19,7 (174)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1153F	3000	5500	9,20	6,4 (56,6)	21,8	14,4 (127)	1,40	2094-BM02-S a 150%
					32,0	19,7 (174)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1153T	6000	7000	15,95	6,4 (56,6)	45,0	14,5 (128)	1,45	2094-BM03-S a 150%
MPM-B1302F	3000	4500	8,57	6,6 (58,4)	13,0	8,9 (78,8)	1,65	2094-BM01-S a 150%
					21,5	13,0 (115)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1302M	4500	6000	12,57	6,6 (58,4)	21,8	9,9 (87,6)	1,65	2094-BM02-S a 150%
					32,4	13,3 (118)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1302T	6000	7000	16,83	6,0 (53,1)	36,5	11,8 (104)	1,65	2094-BM02-S a 250%
				6,7 (59,3)	43,4	13,3 (118)		2094-BM03-S a 150%
MPM-B1304C	1500	2750	7,00	10,3 (91,1)	13,0	17,6 (156)	2,00	2094-BM01-S a 150%
					21,5	26,4 (233)		2094-BM01-S a 250%
MPM-B1304E	2250	4000	10,75	10,2 (90,3)	21,8	19,0 (168)	2,20	2094-BM02-S a 150%
					34,2	27,1 (240)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1304M	4500	6000	19,02	10,4 (92,0)	45,0	21,5 (190)	2,20	2094-BM03-S a 150%
					60,6	27,1 (240)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1651C	1500	3500	10,21	11,4 (101)	21,8	19,4 (172)	2,50	2094-BM02-S a 150%
					29,2	23,2 (205)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1651F	3000	5000	17,75	11,4 (101)	45,0	21,6 (191)	2,50	2094-BM03-S a 150%
					50,9	23,2 (205)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1651M	4500	5000	22,46	11,3 (100)	45,0	18,8 (166)	2,50	2094-BM03-S a 150%
					56,8	21,4 (189)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1652C	1500	2500	11,51	16,4 (145)	21,8	28,7 (254)	3,80	2094-BM02-S a 150%
					33,6	40,2 (356)		2094-BM02-S a 250%
MPM-B1652E	2250	3500	20,94	21,1 (187)	45,0	38,4 (340)	4,30	2094-BM03-S a 150%
					60,5	48,0 (425)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1652F	3000	4500	28,74	21,1 (187)	73,4	41,1 (364)	4,30	2094-BM05-S a 150%
					84,1	48,0 (424)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B1653C	1500	2500	20,05	26,7 (236)	45,0	55,0 (487)	4,60	2094-BM03-S a 150%
					59,2	67,7 (599)		2094-BM03-S a 250%

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V) (continua)**

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
MPM-B1653E	2250	3500	27,00	26,8 (237)	45,0	42,5 (376)	5,10	2094-BM03-S a 150%
					72,9	62,0 (549)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B1653F	3000	4000	34,94	31,0 (274)	73,4	47,8 (423)	5,10	2094-BM05-S a 150%
					94,3	56,0 (495)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2152C	1500	2500	27,4	36,7 (325)	45,0	60,3 (534)	5,60	2094-BM03-S a 150%
					55,4	72,2 (639)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B2152F	3000	4500	43,54	34,1 (302)	73,4	56,2 (497)	5,90	2094-BM05-S a 150%
					97,8	72,3 (495)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2152M	4500	5000	44,58	34,1 (302)	73,4	51,0 (451)	5,90	2094-BM05-S a 150%
					76,3	52,9 (468)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2153B	1250	2000	24,06	48,0 (425)	45,0	80,0 (708)	6,80	2094-BM03-S a 150%
					60,0	101 (894)		2094-BM03-S a 250%
MPM-B2153E	2250	3000	39,63	47,9 (424)	73,4	79,4 (703)	7,20	2094-BM05-S a 150%
					97,8	101 (894)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2153F	3000	3800	43,86	45,6 (403)	73,4	75,0 (664)	7,20	2094-BM05-S a 150%
					97,8	99,0 (875)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2154B	1250	2000	35,46	62,7 (555)	73,4	121 (1071)	6,90	2094-BM05-S a 150%
					97,8	154 (1362)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2154E	2250	3000	43,68	55,9 (495)	73,4	87,7 (776)	7,50	2094-BM05-S a 150%
					97,8	112 (990)		2094-BM05-S a 200%
MPM-B2154F	3000	3300	44,40	56,2 (497)	73,4	78,8 (697)	7,50	2094-BM05-S a 150%
					83,6	88,0 (778)		2094-BM05-S a 200%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPF com inversores Kinetix 6000

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
MPF-A310P	5000	4,50	1,58 (14,0)	10,5	2,91 (25,7)	0,73	2094-AMP5-S
				14,0	3,61 (31,9)		2094-AM01-S
MPF-A320H	3500	6,10	3,05 (27,0)	17,0	6,97 (61,6)	1,0	2094-AM01-S
				19,3	7,91 (70,0)		2094-AM02-S
MPF-A320P	5000	8,50	2,88 (25,5)	17,0	5,07 (44,8)	1,3	2094-AM01-S
		9,00	3,05 (27,0)	29,5	7,91 (70,0)		2094-AM02-S
MPF-A330P	5000	12,0	3,85 (34,0)	30,0	8,47 (74,9)	1,6	2094-AM02-S
				38,0	10,32 (91,2)		2094-AM03-S
MPF-A430H	3500	12,2	6,21 (55,0)	30,0	13,20 (117)	1,8	2094-AM02-S
				45,0	19,82 (175)		2094-AM03-S
MPF-A430P	5000	16,80	5,94 (52,5)	49,0	15,36 (136)	1,9	2094-AM03-S
				67,0	19,80 (175)		2094-AM05-S
MPF-A4530K	4000	19,50	8,08 (71,4)	49,0	17,01 (150)	2,3	2094-AM03-S
				62,0	20,30 (179)		2094-AM05-S
MPF-A4540F	3000	18,40	10,15 (89,7)	49,0	23,56 (208)	2,5	2094-AM03-S
				58,0	27,10 (239)		2094-AM05-S
MPF-A540K	4000	24,5	11,40 (100)	49,0	21,68 (192)	4,1	2094-AM03-S
		41,5	19,42 (171)	73,4	31,55 (279)		2094-AM05-S

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
MPF-B310P	5000	2,30	1,6 (14)	5,90	3,2 (28)	0,77	2094-BMP5-S a 150%
				7,10	3,6 (32)		2094-BMP5-S a 250%
MPF-B320P	5000	4,00	2,90 (26)	5,90	3,9 (34)	1,5	2094-BMP5-S a 150%
		4,24	3,10 (27)	13,0	7,5 (66)		2094-BM01-S a 150%
MPF-B330P	5000	5,70	4,18 (37)	14,0	7,8 (69)	1,6	2094-BM01-S a 250%
				13,0	8,2 (72)		2094-BM01-S a 150%
MPF-B430P	5000	9,20	6,55 (58)	19,0	11,1 (98)	2,0	2094-BM01-S a 250%
				21,8	14,2 (125)		2094-BM02-S a 150%
MPF-B4530K	4000	9,90	8,25 (73)	32,0	19,8 (175)	2,4	2094-BM02-S a 250%
				21,8	15,4 (136)		2094-BM02-S a 150%
MPF-B4540F	3000	9,10	10,20 (90)	31,0	20,3 (179)	2,5	2094-BM02-S a 250%
				21,8	21,4 (189)		2094-BM02-S a 150%
MPF-B540K	4000	20,5	19,4 (171)	29,0	27,1 (240)	4,1	2094-BM02-S a 250%
				45,0	37,9 (335)		2094-BM03-S a 150%
				60,0	48,6 (430)		2094-BM03-S a 250%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor do inversor-motor integrado cód. cat. MDF

### Especificações de desempenho com motores Kinetix 6000M (sem freio)

Inversor-motor IDM Código de catálogo	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Módulo IPIM Kinetix 6000M
MDF-SB1003P-xxx2x-S	5000	4,03	3,00 (26,5)	19,0	10,50 (92,9)	1,10	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx2x-S	3500	4,50	4,80 (42,5)	20,0	18,50 (164)	1,15	
MDF-SB1304F-xxx2x-S	3000	5,80	7,25 (64,2)	20,0	21,75 (192)	1,39	

### Especificações de desempenho com motores Kinetix 6000M (freio)

Inversor-motor IDM código de catálogo	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Módulo IPIM Kinetix 6000M
MDF-SB1003P-xxx4x-S	5000	4,03	3,00 (26,5)	19,0	10,50 (92,9)	1,02	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx4x-S	3500	4,50	4,80 (42,5)	20,0	18,50 (164)	1,00	
MDF-SB1304F-xxx4x-S	3000	5,80	7,25 (64,2)	20,0	21,75 (192)	1,24	

Dados de especificação e curvas refletem o desempenho nominal de sistema de um sistema típico a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPS com inversores Kinetix 6000

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
MPS-A330P	5000	8,50	3,10 (27)	17,0	5,80 (51)	1,3	2094-AM01-S
				30,0	9,30 (82)		2094-AM02-S
				38,0	11,10 (98)		2094-AM03-S
MPS-A4540F	3000	14,4	8,1 (72)	30,0	15,9 (140)	1,4	2094-AM02-S
				49,0	24,2 (214)		2094-AM03-S
				56,0	27,1 (240)		2094-AM05-S

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
MPS-B330P	5000	4,9	3,60 (32)	13,0	8,2 (72,5)	1,3	2094-BM01-S a 150%
				19,0	11,0 (97,2)		2094-BM01-S a 250%
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1 (72)	21,5	22,8 (202)	1,4	2094-BM01-S a 250%
				21,8	23,2 (205)		2094-BM02-S a 150%
				26,0	27,1 (240)		2094-BM02-S a 250%
MPS-B560F	3000	17,0	21,5 (190)	45,0	49,2 (435)	3,5	2094-BM03-S a 150%
				68,0	67,8 (600)		2094-BM03-S a 250%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. RDB com inversores Kinetix 6000

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N-m (lb-pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N-m (lb-pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
RDB-B21519	750	1235	9,90	31,2 (276)	21,8	66,8 (591)	3,64	2094-BM02-S a 150%
					27,3	83,1 (735)		2094-BM02-S a 250%
RDB-B2151C	1500	2125	17,3	31,3 (277)	45,0	80,2 (710)	5,23	2094-BM03-S a 150%
					46,4	82,8 (733)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B21529	750	1035	12,2	43,4 (384)	21,8	76,8 (680)	4,33	2094-BM02-S a 150%
					32,8	111 (982)		2094-BM02-S a 250%
RDB-B2152C	1500	2125	23,5	43,4 (384)	45,0	80,4 (711)	6,41	2094-BM03-S a 150%
					63,2	111 (982)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B21539	750	1250	15,8	51,5 (456)	45,0	130 (1150)	5,34	2094-BM03-S a 150%
					47,9	137 (1212)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B2153C	1500	2250	29,4	51,5 (456)	75,0	125 (1106)	5,87	2094-BM03-S a 250%
					73,4	122 (1080)		2094-BM05-S a 150%
					82,6	137 (1212)		2094-BM05-S a 200%
RDB-B29014	200	450	5,9	48,9 (167)	13,0	89,2 (789)	1,97	2094-BM01-S a 150%
					17,6	110 (973)		2094-BM01-S a 250%
RDB-B29016	375	785	10,0	48,9 (167)	21,8	86,6 (766)	3,18	2094-BM02-S a 150%
					31,0	110 (973)		2094-BM02-S a 250%
RDB-B29019	750	1500	19,1	48,9 (167)	45,0	90,8 (803)	3,63	2094-BM03-S a 150%
					58,7	110 (973)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B29024	200	435	10,7	97,8 (865)	21,8	159 (1407)	3,33	2094-BM02-S a 150%
					33,0	214 (1894)		2094-BM02-S a 250%
RDB-B29026	375	885	21,9	97,8 (865)	45,0	161 (1425)	4,05	2094-BM03-S a 150%
					67,2	214 (1894)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B29029	750	1200	36,2	97,5 (863)	97,8	195 (1726)	4,05	2094-BM05-S a 200%
RDB-B29034	200	500	17,4	140 (1239)	45,0	274 (2425)	5,16	2094-BM03-S a 150%
					56,6	321 (2841)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B29036	375	750	26,0	140 (1239)	73,4	290 (2566)	5,49	2094-BM05-S a 150%
					84,9	318 (2814)		2094-BM05-S a 200%
RDB-B29039	750	1000	48,9	113 (1000)	97,8	194 (1717)	4,41	2094-BM05-S a 200%
RDB-B41014	200	385	17,8	183 (1619)	45,0	317 (2805)	5,20	2094-BM03-S a 150%
					51,2	340 (3009)		2094-BM03-S a 250%
RDB-B41016	375	700	33,2	183 (1619)	73,4	292 (2584)	4,83	2094-BM05-S a 150%
					95,5	339 (3000)		2094-BM05-S a 200%
RDB-B41018	625	700	48,9	175 (1549)	97,8	271 (2398)	4,83	2094-BM05-S a 200%
RDB-B41024	200	365	31,5	330 (2929)	73,4	593 (5248)	7,29	2094-BM05-S a 150%
					95,5	690 (6107)		2094-BM05-S a 200%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. TLY com inversores Kinetix 6000

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (sem freio)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V	
TLY-A110T	6000	0,55	0,096 (0,85)	1,50	0,20 (1,75)	0,041	2094-AMP5-S	
TLY-A120T		1,03	0,181 (1,60)	2,50	0,36 (3,20)	0,086	2094-AMP5-S	
TLY-A130T		1,85	0,325 (2,88)	4,90	0,76 (6,70)	0,14	2094-AMP5-S	
TLY-A220T		3,50	0,836 (7,40)	7,90	1,48 (13,1)	0,35	2094-AMP5-S	
TLY-A230T		5,20	1,23 (10,9)	10,5	2,07 (18,3)	0,44	2094-AMP5-S	
		5,50	1,30 (11,5)	15,5	3,05 (27,0)		2094-AM01-S	
TLY-A2530P	5000	8,50	2,20 (19,5)	17,0	4,18 (37,0)	0,69	2094-AM01-S	
		10,0	2,60 (23,0)	21,0	5,20 (46,0)		2094-AM02-S	
TLY-A2540P		8,50	2,48 (22,0)	17,0	4,97 (44,0)	0,86	2094-AM01-S	
		10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)		2094-AM02-S	
TLY-A310M		4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,95	2094-AM02-S

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (freio)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Potência nominal do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V	
TLY-A110T	6000	0,50	0,086 (0,76)	1,50	0,20 (1,75)	0,037	2094-AMP5-S	
TLY-A120T		0,93	0,163 (1,44)	2,50	0,36 (3,20)	0,077	2094-AMP5-S	
TLY-A130T		1,67	0,293 (2,59)	4,90	0,76 (6,70)	0,13	2094-AMP5-S	
TLY-A220T		3,15	0,757 (6,70)	7,90	1,48 (13,1)	0,24	2094-AMP5-S	
TLY-A230T		4,95	1,16 (10,3)	10,5	2,07 (18,3)	0,32	2094-AMP5-S	
		4,95	1,16 (10,3)	15,5	3,05 (27,0)		2094-AM01-S	
TLY-A2530P	5000	8,50	2,20 (19,5)	17,0	4,18 (37,0)	0,55	2094-AM01-S	
		10,0	2,60 (23,0)	21,0	5,20 (46,0)		2094-AM02-S	
TLY-A2540P		8,50	2,48 (22,0)	17,0	4,97 (44,0)	0,66	2094-AM01-S	
		10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)		2094-AM02-S	
TLY-A310M		4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,90	2094-AM02-S

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

# Especificações de desempenho de controle de movimento linear

Estas famílias de motor de controle de movimento linear são compatíveis com servo-drives Kinetix 6000.

Família de controle de movimento linear	Página
Impulsores lineares integrados LDAT-Series	112
Etapas lineares integradas de MP-Series (cód. cat. MPAS)	119
Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAR)	120
Cilindros elétricos para aplicação pesada MP-Series (cód. cat. MPAL)	121
Motores lineares com núcleo de ferro LDC-Series	123
Motores lineares sem ferro LDC-Series	125

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 6000 que incluem seleção de código de catálogo e curvas de força/velocidade, consulte Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM003](#).

---

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de atuador/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

---

## Especificações de desempenho de LDAT-Series com inversores Kinetix 6000

### Especificações de desempenho (frame 30) com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2094-AM01-S
LDAT-S031020-DBx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-DBx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-DBx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-DBx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,44	2094-AM02-S
LDAT-S032020-DBx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-DBx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-DBx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-EBx	3,1	3,7	126 (28)	12,2	336 (76)	0,40	2094-AM01-S
LDAT-S032020-EBx	4,1					0,47	
LDAT-S032030-EBx	4,7					0,52	
LDAT-S032040-EBx	5,0					0,55	
LDAT-S033010-DBx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2094-AM03-S
LDAT-S033020-DBx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DBx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DBx							
LDAT-S033010-EBx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,55	2094-AM01-S
LDAT-S033020-EBx	4,4					0,65	
LDAT-S033030-EBx							
LDAT-S033040-EBx							

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 50) com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,31	2094-AMP5-S
LDAT-S051020-DBx	3,7					0,38	
LDAT-S051030-DBx	4,1					0,42	
LDAT-S051040-DBx	4,4					0,44	
LDAT-S051050-DBx	4,7					0,46	
LDAT-S052010-DBx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,79	2094-AM01-S
LDAT-S052020-DBx	4,8					0,97	
LDAT-S052030-DBx	5,00					1,01	
LDAT-S052040-DBx						0,50	
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx a LDAT-S052050-EBx	2,6	3,1	11,4	0,50	2094-AMP5-S		
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,31	2094-AM02-S
LDAT-S053020-DBx	5,0					1,53	
LDAT-S053030-DBx a LDAT-S053050-DBx	5,0					1,53	
LDAT-S053010-EBx a LDAT-S053050-EBx	1,7	3,1	11,4	0,47	2094-AMP5-S		
LDAT-S054010-DBx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	1,87	2094-AM02-S
LDAT-S054020-DBx a LDAT-S054050-DBx	5,0					2,05	
LDAT-S054010-EBx a LDAT-S054050-EBx	2,6					6,2	

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 70) com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
LDAT-S072010-DBx a LDAT-S072070-DBx	3,5	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,03	2094-AM01-S
LDAT-S072010-EBx a LDAT-S072070-EBx	1,7	3,0		11,0		0,47	2094-AMP5-S
LDAT-S073010-DBx a LDAT-S073070-DBx	3,5	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	1,57	2094-AM02-S
LDAT-S073010-EBx a LDAT-S073070-EBx	1,2	3,0		10,9		0,41	2094-AMP5-S

**Especificações de desempenho (frame 70) com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V) (continua)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
LDAT-S074010-DBx a LDAT-S074070-DBx	3,5	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	2,08	2094-AM02-S
LDAT-S074010-EBx a LDAT-S074070-EBx	1,8	6,0		21,7		0,95	2094-AM01-S
LDAT-S076010-DBx a LDAT-S076070-DBx	3,5	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	3,17	2094-AM03-S
LDAT-S076010-EBx a LDAT-S076070-EBx	1,8	9,1		33,2		1,45	2094-AM02-S

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 100) com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
LDAT-S102010-DBx a LDAT-S102090-DBx	2,6	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	0,96	2094-AM01-S
LDAT-S102010-EBx a LDAT-S102090-EBx	1,3	2,9		10,5		0,42	2094-AMP5-S
LDAT-S103010-DBx a LDAT-S103090-DBx	2,7	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	1,47	2094-AM02-S
LDAT-S103010-EBx a LDAT-S103090-EBx	0,9	2,9		10,5	1388 (312)	0,30	2094-AMP5-S
LDAT-S104010-DBx a LDAT-S104090-DBx	2,7	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	2,07	2094-AM02-S
LDAT-S104010-EBx a LDAT-S104090-EBx	1,3	5,7		21,0		0,86	2094-AM01-S
LDAT-S106010-DBx a LDAT-S106090-DBx	2,7	17,3	1403 (315)	63,0	3871 (870)	2,94	2094-AM03-S
LDAT-S106010-EBx a LDAT-S106090-EBx	1,3	8,6		31,5		1,28	2094-AM02-S

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 150) com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
LDAT-S152010-DBx a LDAT-S152090-DBx	1,8	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	0,87	2094-AM01-S
LDAT-S152010-EBx a LDAT-S152090-EBx	0,9	2,7		9,8	1679 (377)	0,34	2094-AMP5-S
LDAT-S153010-DBx a LDAT-S153090-DBx	1,8	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	1,33	2094-AM02-S
LDAT-S154010-DBx a LDAT-S154090-DBx	1,8	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	1,78	2094-AM02-S
LDAT-S154010-EBx a LDAT-S154090-EBx	0,9	5,3		19,5	3383 (761)	0,70	2094-AM01-S
LDAT-S156010-DBx a LDAT-S156090-DBx	1,8	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	2,71	2094-AM03-S
LDAT-S156010-EBx a LDAT-S156090-EBx	0,9	8,1		19,8	5110 (1149)	1,05	2094-AM02-S

**Especificações de desempenho (frame 30) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S031020-DBx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-DBx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-DBx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-DBx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,40	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S032020-DBx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-DBx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-DBx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-EBx	3,1	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,40	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S032020-EBx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-EBx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-EBx	5,0					0,63	
LDAT-S033010-DBx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S033020-DBx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DBx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DBx	5,0					0,95	
LDAT-S033010-EBx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,67	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S033020-EBx	4,7					0,87	
LDAT-S033030-EBx	5,0					0,91	
LDAT-S033040-EBx	5,0					0,91	

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 50) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Impulsor linear Código de catálogo.	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,34	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S051020-DBx	3,7					0,43	
LDAT-S051030-DBx	4,1					0,49	
LDAT-S051040-DBx	4,4					0,53	
LDAT-S051050-DBx	4,7					0,55	
LDAT-S052010-DBx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,92	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S052020-DBx	4,8					1,20	
LDAT-S052030-DBx	5,0					1,24	
LDAT-S052040-DBx							
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3,7	3,1		11,4		0,80	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S052020-EBx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-EBx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-EBx							
LDAT-S052050-EBx							
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,56	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S053020-DBx	5,0					1,87	
LDAT-S053030-DBx a LDAT-S053050-DBx							
LDAT-S053010-EBx a LDAT-S053050-EBx	3,5	3,1		11,4		1,04	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S054010-DBx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	2,26	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S054020-DBx a LDAT-S054050-DBx	5,0					2,53	
LDAT-S054010-EBx	4,4					1,87	
LDAT-S054020-EBx a LDAT-S054050-EBx	5,0	6,2		22,7		2,05	2094-BM01-S a 150%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 70) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
LDAT-S072010-DBx	3,9	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,37	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S072020-DBx	5,0					1,64	
LDAT-S072030-DBx a LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3,5	3,0		11,0		1,03	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S072020-EBx a LDAT-S072070-EBx							

**Especificações de desempenho (frame 70) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V) (continua)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
LDAT-S073010-DBx	4,4	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	2,27	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S073020-DBx a LDAT-S073070-DBx	5,0					2,50	
LDAT-S073010-EBx a LDAT-S073070-EBx	2,4	3,0		10,9		1,01	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S074010-DBx	4,7	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	3,15	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S074020-DBx a LDAT-S074070-DBx	5,0					3,30	
LDAT-S074010-EBx a LDAT-S074070-EBx	3,5	6,0		21,7		2,08	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S076010-DBx	5,0	18,2	1122 (252)	66,4	3189 (717)	5,02	2094-BM03-S a 150%
LDAT-S076020-DBx a LDAT-S076070-DBx							
LDAT-S076010-EBx a LDAT-S076070-EBx	3,5	9,1		33,2		3,18	2094-BM02-S a 150%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 100) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
LDAT-S102010-DBx	3,4	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	1,44	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S102020-DBx	4,4					1,74	
LDAT-S102030-DBx	5,0					1,91	
LDAT-S102040-DBx a LDAT-S102050-DBx a LDAT-S102090-DBx							
LDAT-S102010-EBx a LDAT-S102090-EBx	2,6	2,9		10,5		0,96	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S103010-DBx	3,8	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	2,41	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S103020-DBx	5,0					2,93	
LDAT-S103030-DBx a LDAT-S103090-DBx							
LDAT-S103010-EBx a LDAT-S103090-EBx	1,8	2,9		10,5		0,92	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S104010-DBx	4,1	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	3,76	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S104020-DBx	5,0					4,29	
LDAT-S104030-DBx a LDAT-S104090-DBx							
LDAT-S104010-EBx a LDAT-S104090-EBx	2,7	5,7		21,0		2,07	2094-BM01-S a 150%

**Especificações de desempenho (frame 100) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V) (continua)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
LDAT-S106010-DBx	4,5	17,3	1403 (315)	63,0	3871 (870)	5,41	2094-BM03-S a 150%
LDAT-S106020-DBx a LDAT-S106090-DBx	5,0					5,87	
LDAT-S106010-EBx a LDAT-S106090-EBx	2,7	8,6		31,5		2,94	2094-BM02-S a 150%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 150) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Impulsor linear Código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
LDAT-S152010-DBx	3,2	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	1,76	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S152020-DBx a LDAT-S152090-DBx	3,5					1,89	
LDAT-S152010-EBx a LDAT-S152090-EBx	1,8	2,7		9,8		0,87	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S153010-DBx a LDAT-S153090-DBx	3,6	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	2,87	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S153010-EBx a LDAT-S153090-EBx	1,2	2,7		9,1		0,80	2094-BMP5-S a 150%
LDAT-S154010-DBx a LDAT-S154090-DBx	3,5	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	3,83	2094-BM02-S a 150%
LDAT-S154010-EBx a LDAT-S154090-EBx	1,8	5,3		19,5		1,78	2094-BM01-S a 150%
LDAT-S156010-DBx a LDAT-S156090-DBx	3,6	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	5,85	2094-BM03-S a 150%
LDAT-S156010-EBx a LDAT-S156090-EBx	1,8	8,1		19,8		2,71	2094-BM01-S a 150%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAS com inversores Kinetix 6000

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Etapa linear Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7,9) <sup>(1)</sup>	3,09	521 (117)	6,10	1212 (272)	0,37	2094-AMP5-S
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44,3) <sup>(2)</sup>	4,54	462 (104)	9,10	968 (218)	0,62	2094-AMP5-S
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5,3	105 (23,6)	15,8	359 (80,7)	0,32	2094-AM01-S
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4,7	83,0 (18,7)	14,2	312 (70,1)	0,29	2094-AM01-S
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7,0	189 (42,5)	17,0	417 (93,7)	0,53	2094-AM01-S
				18,5	456 (103)		2094-AM02-S
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6,3	159 (35,7)	16,7	399 (89,7)	0,48	2094-AM01-S
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6,7	285 (64,1)	17,0	630 (142)	0,77	2094-AM01-S
				18,3	680 (153)		2094-AM02-S
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6,1	245 (55,1)	16,5	601 (135)	0,69	2094-AM01-S

(1) Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 176 mm/s (6,9 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 143 mm/s (5,6 pol/s).

(2) Para comprimento de lançamento de 780 mm, a velocidade máxima é 889 mm/s (35,0 pol/s). Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 715 mm/s (28,2 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 582 mm/s (22,9 pol/s).

(3) Por causa do curso curto de muitas dessas etapas e da distância necessária para alcançar uma velocidade máxima de 5000 mm/s (200 pol/s), a velocidade máxima dessas etapas é frequentemente menor que 5000 mm/s (200 pol/s). Para saber a velocidade máxima de cada etapa linear de acordo com o comprimento de lançamento, consulte Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD002](#).

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)

Etapa linear Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7,9) <sup>(1)</sup>	1,75	521 (117)	3,50	1212 (272)	0,37	2094-BMP5-S a 150%
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44,3) <sup>(2)</sup>	3,30	462 (104)	5,90	865 (194)	0,62	2094-BMP5-S a 150%
				6,60	968 (218)		2094-BMP5-S a 250%
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3,50	189 (42,5)	5,90	281 (63,2)	0,527	2094-BMP5-S a 150%
				9,30	456 (103)		2094-BMP5-S a 250%
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3,15	159 (35,7)	5,90	272 (61,1)	0,475	2094-BMP5-S a 150%
				8,37	399 (89,7)		2094-BMP5-S a 250%
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3,40	285 (64,1)	5,90	433 (97,3)	0,768	2094-BMP5-S a 150%
				9,10	680 (153)		2094-BMP5-S a 250%
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3,03	245 (55,1)	5,90	424 (95,3)	0,69	2094-BMP5-S a 150%
				8,19	601 (135)		2094-BMP5-S a 250%

(1) Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 176 mm/s (6,9 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 143 mm/s (5,6 pol/s).

(2) Para comprimento de lançamento de 780 mm, a velocidade máxima é 889 mm/s (35,0 pol/s). Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 715 mm/s (28,2 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 582 mm/s (22,9 pol/s).

(3) Por causa do curso curto de muitas dessas etapas e da distância necessária para alcançar uma velocidade máxima de 5000 mm/s (200 pol/s), a velocidade máxima dessas etapas é frequentemente menor que 5000 mm/s (200 pol/s). Para saber a velocidade máxima de cada etapa linear de acordo com o comprimento de lançamento, consulte Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD002](#).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAR com inversores Kinetix 6000

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
MPAR-A1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2094-AMP5-S
MPAR-A1xxxE	500	2,16	280 (62,9)	2,48	350 (78,7)	0,140	2094-AMP5-S
MPAR-A2xxxC	250	2,42	420 (94,4)	2,72	525 (118)	0,105	2094-AMP5-S
MPAR-A2xxxF	640	4,54	640 (144)	5,41	800 (180)	0,410	2094-AM01-S
MPAR-A3xxxE	500	10,33	2000 (450)	12,34	2500 (562)	1,00	2094-AM02-S
MPAR-A3xxxH	1000	12,20	1300 (292)	16,40	1625 (365)	1,30	2094-AM02-S

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
MPAR-B1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2094-BMP5-S a 150%
MPAR-B1xxxE	500	1,49	280 (62,9)	1,71	350 (78,7)	0,140	2094-BMP5-S a 150%
MPAR-B2xxxC	250	1,67	420 (94,4)	1,90	525 (118)	0,105	2094-BMP5-S a 150%
MPAR-B2xxxF	640	3,29	640 (144)	3,93	800 (180)	0,410	2094-BMP5-S a 150%
MPAR-B3xxxE	500	5,16	2000 (450)	6,17	2500 (562)	1,00	2094-BM01-S a 150%
MPAR-B3xxxH	1000	6,13	1300 (292)	6,79	1625 (365)	1,30	2094-BM01-S a 150%

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAl com inversores Kinetix 6000

### Especificações de desempenho (parafuso de esferas) com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1,80	890 (200)	706 (159)	4,50	1446 (325)	0,22	2094-AMP5-S
MPAI-A2150CV3		2,47	1446 (325)	1147 (258)	6,20		0,25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2,68	1624 (365)	1290 (290)	8,90	4448 (1000)	0,27	2094-AM01-S
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5,61	4003 (900)	3176 (714)	8,40	4448 (1000)	0,39	2094-AM01-S
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14,14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10,89	7784 (1750)	6179 (1389)	17,07	8896 (2000)	0,43	2094-AM02-S
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27,44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7,8)	13,25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16,70	13,345 (3000)	0,55	2094-AM03-S
MPAI-A5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33,40	13,122 (2950)		

### Especificações de desempenho (parafuso de rolo) com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2,87	1557 (350)	1237 (278)	8,90	4862 (1093)	0,27	2094-AM01-S
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5,61	3781 (850)	3003 (675)	14,14	7562 (1700)	0,39	2094-AM01-S
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10,89	7340 (1650)	5827 (1310)	27,44	14,679 (3300)	0,43	2094-AM02-S
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem o desempenho nominal de um sistema típico com motor a ambiente de 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (parafuso de esferas) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0,90	890 (200)	706 (159)	2,30	1446 (325)	0,22	2094-BMP5-S a 150%
MPAI-B2150CV3		1,29	1446 (325)	1147 (258)	3,25		0,25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1,35	1624 (365)	1290 (290)	4,57	4448 (1000)	0,27	2094-BMP5-S a 150%
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		2094-BMP5-S a 250%
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2,81	4003 (900)	3176 (714)	4,30	4448 (1000)	0,39	2094-BMP5-S a 150%
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7,07	4003 (900)		2094-BMP5-S a 250%
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)							
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5,61	7784 (1750)	6179 (1389)	8,68	8896 (2000)	0,43	2094-BM01-S a 150%
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14,14	7784 (1750)		2094-BM01-S a 250%
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3	491 (19)							
MPAI-B5xxxCM3	200 (7,8)	6,62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8,48	13,345 (3000)	0,55	2094-BM01-S a 150%
MPAI-B5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16,70	13,122 (2950)		2094-BM01-S a 250%

**Especificações de desempenho (parafuso de rolo) com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Cilindro Elétrico Código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1,45	1557 (350)	1237 (278)	4,57	4862 (1093)	0,27	2094-BMP5-S a 250%
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2,81	3781 (850)	3003 (675)	7,07	7562 (1700)	0,39	2094-BMP5-S a 250%
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5,61	7340 (1650)	5827 (1310)	14,14	14,679 (3300)	0,43	2094-BM01-S a 250%
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem o desempenho nominal de um sistema típico com motor a ambiente de 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de LDC-Series com inversores Kinetix 6000

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 200 V)

Motor linear Código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema <sup>(1)</sup> A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal do motor linear kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1 a 6,1	74 a 111 (17 a 25)	12,1	188 (42)	0,37 a 0,55	2094-AM01-S
LDC-C030200-DHT		8,1 a 12,2	148 a 222 (33 a 50)	24,3	375 (84)	0,74 a 1,11	2094-AM02-S
LDC-C030200-EHT		4,1 a 6,1		12,1			2094-AM01-S
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9 a 5,9	119 a 179 (27 a 40)	11,7	302 (68)	0,59 a 0,89	2094-AM01-S
LDC-C050200-DHT		7,9 a 11,8	240 a 359 (54 a 81)	23,3	600 (135)	1,20 a 1,79	2094-AM02-S
LDC-C050200-EHT		3,9 a 5,9		11,6			2094-AMP5-S
LDC-C050300-DHT		11,8 a 17,7	363 a 544 (82 a 122)	35,9	941 (212)	1,81 a 2,72	2094-AM03-S
LDC-C050300-EHT		3,9 a 5,9		12,0			2094-AMP5-S
LDC-C075200-DHT		10,0 (32,8)	7,7 a 11,5	348 a 523 (78 a 117)	22,9	882 (198)	1,74 a 2,61
LDC-C075200-EHT	3,8 a 5,7		11,5		2094-AMP5-S		
LDC-C075300-DHT	11,5 a 17,2		523 a 784 (117 a 176)	35,6	1368 (308)	2,61 a 3,92	2094-AM03-S
LDC-C075300-EHT	3,8 a 5,7			11,9			2094-AM01-S
LDC-C075400-DHT	15,3 a 23,0		697 a 1045 (157 a 235)	47,4	1824 (410)	3,48 a 5,22	2094-AM03-S
LDC-C075400-EHT	7,7 a 11,5			23,7			2094-AM02-S
LDC-C100300-DHT	10,0 (32,8)	11,1 a 16,7	674 a 1012 (152 a 227)	34,3	1767 (397)	3,37 a 5,06	2094-AM03-S
LDC-C100300-EHT		3,7 a 5,6		11,4			2094-AM01-S
LDC-C100400-DHT		14,8 a 22,2	899 a 1349 (202 a 303)	45,7	2356 (530)	4,49 a 6,74	2094-AM03-S
LDC-C100400-EHT		7,4 a 11,1		22,8			2094-AM02-S
LDC-C100600-DHT		22,2 a 33,3	1349 a 2023 (303 a 455)	68,5	3534 (794)	6,74 a 10,11	2094-AM05-S
LDC-C150400-DHT	10,0 (32,8)	14,1 a 21,1	1281 a 1922 (288 a 432)	45,2	3498 (786)	6,40 a 9,61	2094-AM03-S
LDC-C150600-DHT		21,1 a 31,7	1922 a 2882 (432 a 648)	67,8	5246 (1179)	9,61 a 14,41	2094-AM05-S

(1) Os valores representam a faixa entre sem resfriamento (valor baixo) e resfriamento por água (valor alto).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 6000 (classe de 400 V)**

Motor linear Código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema <sup>(1)</sup> A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal do motor linear kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 400 V	
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1 a 6,1	74 a 111 (17 a 25)	12,1	188 (42)	0,37 a 0,55	2094-BM01-S a 150%	
LDC-C030200-DHT		8,1 a 12,2	148 a 222 (33 a 50)	24,3	375 (84)	0,74 a 1,11	2094-BM02-S a 250%	
LDC-C030200-EHT		4,1 a 6,1		12,1			2094-BM01-S a 150%	
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9 a 5,9	119 a 179 (27 a 40)	11,7	302 (68)	0,59 a 0,89	2094-BM01-S a 150%	
LDC-C050200-DHT		7,9 a 11,8	240 a 359 (54 a 81)	23,3	600 (135)	1,20 a 1,79	2094-BM02-S a 250%	
LDC-C050200-EHT		3,9 a 5,9		11,6			2094-BM01-S a 150%	
LDC-C050300-DHT		11,8 a 17,7	363 a 544 (82 a 122)	35,9	941 (212)	1,81 a 2,72	2094-BM02-S a 250%	
LDC-C050300-EHT		3,9 a 5,9		12,0			2094-BM01-S a 150%	
LDC-C075200-DHT		10,0 (32,8)	7,7 a 11,5	348 a 523 (78 a 117)	22,9	882 (198)	1,74 a 2,61	2094-BM02-S a 250%
LDC-C075200-EHT			3,8 a 5,7		11,5			2094-BM01-S a 150%
LDC-C075300-DHT	11,5 a 17,2		523 a 784 (117 a 176)	35,6	1368 (308)	2,61 a 3,92	2094-BM02-S a 250%	
LDC-C075300-EHT	3,8 a 5,7			11,9			2094-BM01-S a 150%	
LDC-C075400-DHT	15,3 a 23,0		697 a 1045 (157 a 235)	47,4	1824 (410)	3,48 a 5,22	2094-BM03-S a 250%	
LDC-C075400-EHT	7,7 a 11,5			23,7			2094-BM02-S a 250%	
LDC-C100300-DHT	10,0 (32,8)		11,1 a 16,7	674 a 1012 (152 a 227)	34,3	1767 (397)	3,37 a 5,06	2094-BM02-S a 250%
LDC-C100300-EHT		3,7 a 5,6	11,4		2094-BM01-S a 150%			
LDC-C100400-DHT		14,8 a 22,2	899 a 1349 (202 a 303)	45,7	2356 (530)	4,49 a 6,74	2094-BM03-S a 250%	
LDC-C100400-EHT		7,4 a 11,1		22,8			2094-BM02-S a 250%	
LDC-C100600-DHT		22,2 a 33,3	1349 a 2023 (303 a 455)	68,5	3534 (794)	6,74 a 10,11	2094-BM03-S a 250%	
LDC-C100600-EHT		11,1 a 16,7		34,3			2094-BM02-S a 250%	
LDC-C150400-DHT		10,0 (32,8)	14,1 a 21,1	1281 a 1922 (288 a 432)	45,2	3498 (786)	6,40 a 9,61	2094-BM03-S a 150%
LDC-C150400-EHT	7,0 a 10,6		22,6		2094-BM02-S a 250%			
LDC-C150600-DHT	21,1 a 31,7		1922 a 2882 (432 a 648)	67,8	5246 (1179)	9,61 a 14,41	2094-BM03-S a 250%	
LDC-C150600-EHT	10,6 a 15,8			33,9			2094-BM02-S a 250%	

(1) Os valores representam a faixa entre sem resfriamento (valor baixo) e resfriamento por água (valor alto).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de LDL-Series com inversores Kinetix 6000

Motor linear Código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema <sup>(1)</sup> A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal do motor linear kW	Inversores Kinetix 6000 classe de 200 V
LDL-N030120-DHT	10,0 (32,8)	3,0	63 (14)	9,9	209 (47)	0,31	2094-AMP5-S
LDL-N030240-DHT		6,0	126 (28)	19,9	417 (94)	0,63	2094-AM01-S
LDL-N030240-EHT		3,0		9,9			2094-AMP5-S
LDL-T030120-DHT		3,0	72 (16)	9,9	239 (54)	0,36	2094-AMP5-S
LDL-T030240-DHT		6,0	144 (32)	19,9	479 (108)	0,72	2094-AM01-S
LDL-T030240-EHT		3,0		9,9			2094-AMP5-S
LDL-N050120-DHT	10,0 (32,8)	2,7	96 (22)	9,1	317 (71)	0,48	2094-AMP5-S
LDL-N050240-DHT		5,5	191 (43)	18,1	635 (143)	0,95	2094-AM01-S
LDL-N050240-EHT		2,7		9,1			2094-AMP5-S
LDL-N050360-DHT		8,2	287 (65)	27,2	952 (214)	1,43	2094-AM02-S
LDL-N050360-EHT		2,7		9,1			2094-AMP5-S
LDL-N050480-DHT		10,9	383 (86)	36,3	1269 (285)	1,91	2094-AM03-S
LDL-N050480-EHT		5,5		18,1			2094-AM01-S
LDL-T050120-DHT		2,7	110 (25)	9,1	364 (82)	0,55	2094-AMP5-S
LDL-T050240-DHT		5,5	220 (49)	18,1	728 (164)	1,10	2094-AM01-S
LDL-T050240-EHT		2,7		9,1			2094-AMP5-S
LDL-T050360-DHT		8,2	329 (74)	27,2	1093 (246)	1,64	2094-AM02-S
LDL-T050480-DHT		10,9	439 (99)	36,3	1457 (327)	2,19	2094-AM03-S
LDL-T050480-EHT	5,5	18,1		2094-AM01-S			
LDL-N075480-DHT	10,0 (32,8)	9,9	519 (117)	32,8	1723 (387)	2,59	2094-AM03-S
LDL-N075480-EHT		4,9		16,4			2094-AM01-S
LDL-T075480-DHT		9,9	596 (134)	32,8	1977 (444)	2,98	2094-AM03-S
LDL-T075480-EHT		4,9		16,4			2094-AM01-S

(1) Os valores representam a faixa entre sem resfriamento (valor baixo) e resfriamento por água (valor alto).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

Observações:

# Servo-drives Kinetix 300 e Kinetix 350 EtherNet/IP

Servo-drive  
Kinetix 300



O inversor de indexação EtherNet/IP Kinetix 300 fornece uma solução de eixo simples de custo otimizado para aplicações de controle de movimento de contagem de eixo baixo. O servo drive Kinetix 300 é projetado para conectar e operar com controladores CompactLogix suportando a arquitetura integrada ou controladores MicroLogix para soluções de controle de movimento de componentes. Usar uma rede padrão EtherNet/IP para toda uma máquina – incluindo controle de movimento, controle, E/S e IHM – simplifica a fiação, reduz os custos de layout do painel e permite uma fácil integração com sistemas corporativos e de produção. E ainda uma funcionalidade safe torque-off ajuda a proteger o pessoal enquanto aumenta a produtividade da máquina.



Servo-drive  
Kinetix 350

O servo-drive Kinetix 350 EtherNet/IP de eixo simples foi desenvolvido para fornecer expansibilidade para o seu sistema de controle de movimento pela simplificação de integração de toda a solução de controle para uma rede. O servo-drive Kinetix 350 é projetado para conectar e operar com os controladores ControlLogix® e CompactLogix suportando controle de movimento integrado na rede EtherNet/IP. Combinados como um sistema, eles fornecem uma solução de controle de movimento de custo otimizado que fornece o alto desempenho e expansibilidade de que você precisa para competir nas indústrias de hoje. Com o seu design compacto, o Kinetix 350 precisa de menos espaço de painel e é conectado facilmente. E ainda, você pode reduzir o tempo de instalação e comissionamento pela reutilização do código dos produtos integrados em todo o portfólio da sua máquina.

## Funções do servo-drive Kinetix 300 e Kinetix 350

- Solução de eixo simples para aplicações de controle de movimento de baixa complexidade
- Arquitetura de controle flexível para controle de indexação analógico simples, PTO, ou EtherNet/IP (inversores Kinetix 300)
- Controle de movimento integrado na rede EtherNet/IP (inversores Kinetix 350)
- Integração integrada de toda a solução de controle em uma rede, incluindo HMI, PAC, E/S, e controle de movimento
- Módulo de memória para substituição de equipamento automático (ADR)
- Certificado TÜV: PLd, Cat 3, de acordo com EN ISO 13849 e SIL CL2 de acordo com IEC 61508, EN 61800-5-2 e EN 61062
  - Controle Safe Torque-off
- Faixa de tensão de entrada CA versátil:
  - CA de classe 100 e 200 V, monofásico
  - Monofásico e trifásico de classe 200 V
  - CA de classe 400 V, trifásico
- 2097-V31PRx (modelos de classe 100 V) comandam motores de classe 200 V à velocidade total
- 2097-V32PRx (modelos de classe 200 V) incluem um filtro de linha CA integrado (EMC)
- Realimentação do encoder absoluta, multivoltas ou de volta única, eixo auxiliar para modo de equipamento mestre

Para distinguir as funções dos servo-drives Kinetix 300 e Kinetix 350, consulte [página 128](#).

## Funções de inversores de indexação Kinetix 300 EtherNet/IP

- Indexação
  - Cinco tipos de indexação
  - Controle de movimentos de curva-S e trapezoidais
  - 32 recursos de indexação
- Controle comandado sobre EtherNet/IP
  - Velocidade e corrente
  - Posição absoluta e incremental com ou sem registro
- Engrenagem eletrônica
- Controle de entrada analógica
- Controle de etapa e direção
- Controlador de automação programável (PAC) ControlLogix 1756-L7x ou 1756-L7xS com módulo Ethernet 1756-ENxT
- Controladores (PAC) CompactLogix 5370 ou 1769-L3x com software RSLogix 5000 e perfil Add-on para solução de Arquitetura Integrada
- Controladores (PAC) CompactLogix 1768-L4x ou 1768-L4xS com módulos Ethernet 1768-ENBT
- Controlador lógico programável (CLP) MicroLogix 1100 ou 1400 com servidor de rede incorporado para configuração e diagnóstico
- Controlador Micro850 (CLP) com componentes conectados Workshop Software

## Funções de inversores de eixo simples Kinetix 350 EtherNet/IP

- Rede EtherNet/IP com tecnologia de controle de movimento CIP para controle de controle de movimento de malha fechada em tempo real e, rede Ethernet padrão
- Totalmente compatível com topologia linear e de configuração estrela
- Obtenha os benefícios do controle de movimento integrado Kinetix com controladores ControlLogix L6 e L7
- Controladores CompactLogix 5370 que suportam controle de movimento integrado na rede EtherNet/IP e software RSLogix 5000 (versão 20.00.00 ou posterior) ou a aplicação Logix Designer
- Software RSLogix 5000 ou a aplicação Logix Designer para programação (Lógica ladder, texto estruturado e controle sequencial de funções)

Para comparar as funções do inversor através de famílias de inversores, consulte Servo drives iniciando em [página 28](#).

# Componentes do servo-drive Kinetix 300 e Kinetix 350

Os sistemas de servo-drive Kinetix 300 e Kinetix 350 consiste nestes componentes necessários:

- Um inversor 2097-V3xxxx (Kinetix 300) ou inversor 2097-V3xxxx-LM (Kinetix 350)
- Um servo-motor ou atuador linear
- Uma alimentação de motor e um cabo de realimentação de motor
- Um kit de conector 2090-K2CK-D15M de baixo perfil (necessário para cabos de realimentação de condução flying)
- Um bloco de expansão terminal E/S 2097TB1
- Cabo Ethernet (blindado) 1585J-M8CBJM-x

Sistemas de servo-drive Kinetix 300 e Kinetix 350 também podem incluir qualquer um destes componentes opcionais:

- Um filtro de linha CA 2097-Fx ou 2090-XXLF-TC116
- Um resistor shunt 2097-Rx

Para especificações detalhadas de sistema de acionamento Kinetix 300 e 350, consulte o Kinetix 300 and 350 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM004](#).

## Seleção de servo-drive Kinetix 300 e Kinetix 350

Inversores Kinetix 300 código de catálogo	Inversores Kinetix 350 código de catálogo	Tensão de entrada	Potência de saída contínua kW	Corrente de saída contínua A 0-pk	Funções
2097-V31PR0	2097-V31PR0-LM	120/240 Vca rms, monofásico <sup>(1)</sup>	0,40	2,8	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Modo duplo de 120 V</li> <li>• Safe Torque-off</li> </ul>
2097-V31PR2	2097-V31PR2-LM		0,80	5,7	
2097-V32PR0	2097-V32PR0-LM	240 Vca rms, monofásico <sup>(1)</sup>	0,40	2,8	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Filtro de linha CA integrado</li> <li>• Safe Torque-off</li> </ul>
2097-V32PR2	2097-V32PR2-LM		0,80	5,7	
2097-V32PR4	2097-V32PR4-LM		1,70	11,3	
2097-V33PR1	2097-V33PR1-LM	120 Vca rms, monofásico, 240 Vca rms, monofásico <sup>(1)</sup> , 240 Vca rms, trifásico	0,50	2,8	Safe Torque-off
2097-V33PR3	2097-V33PR3-LM		1,00	5,7	
2097-V33PR5	2097-V33PR5-LM		2,00	11,3	
2097-V33PR6	2097-V33PR6-LM		3,00	17,0	
2097-V34PR3	2097-V34PR3-LM	480 Vca rms, trifásico	1,00	2,8	
2097-V34PR5	2097-V34PR5-LM		2,00	5,7	
2097-V34PR6	2097-V34PR6-LM		3,00	8,5	

(1) Espere o mesmo desempenho do motor com entrada monofásica de 240 V que você obterá de uma entrada trifásica de 240 V (consulte a tabela abaixo).

### Operação do inversor Kinetix 300 e Kinetix 350 com tensão de entrada de 240 V

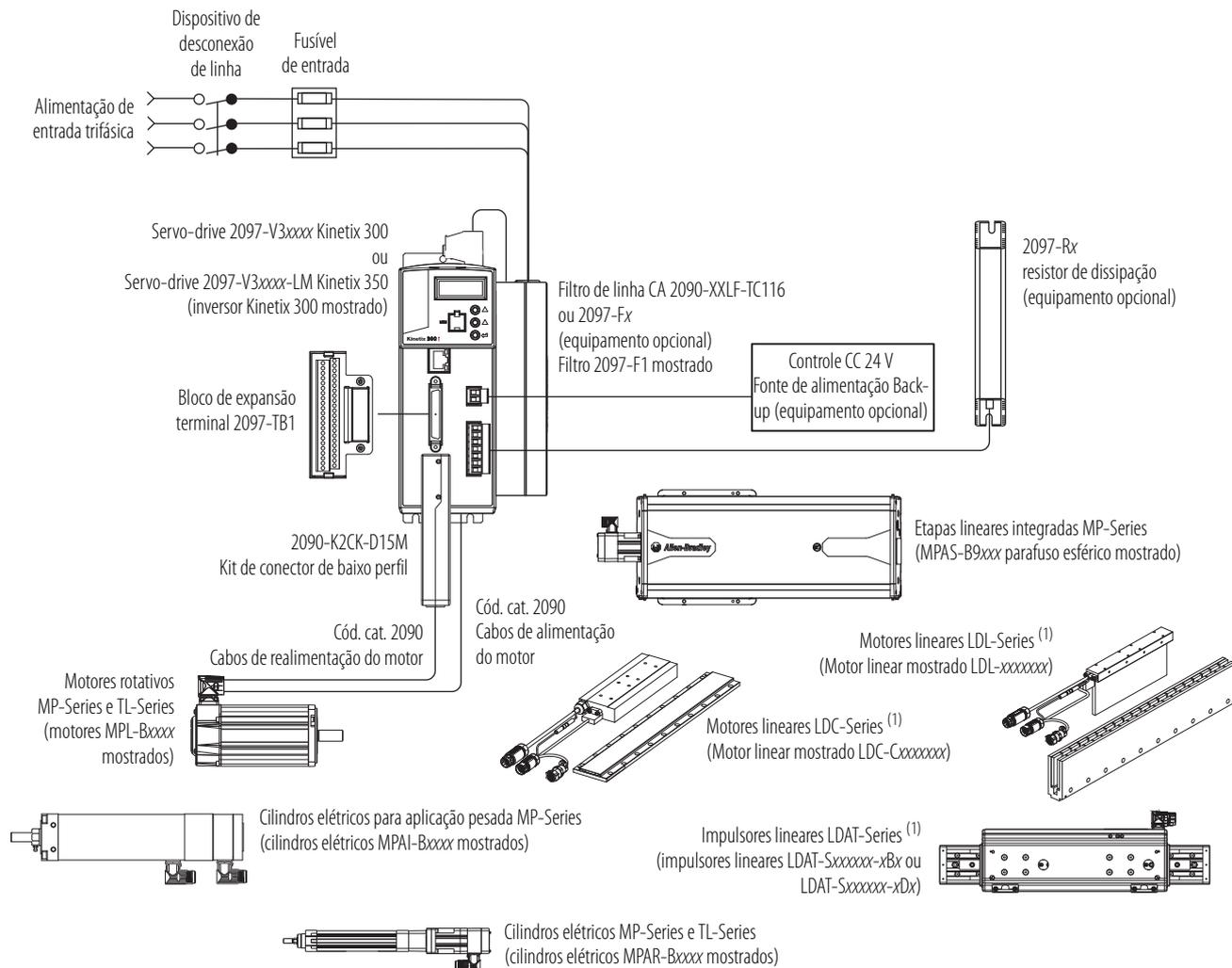
Operação trifásica com entrada de 240 V	Operação monofásica com entrada de 240 V		Corrente de saída contínua A 0-pk	Corrente de saída de pico A 0-pk
2097-V33PR1-xx	2097-V32PR0-xx	2097-V31PR0-xx	2,8	8,5
2097-V33PR3-xx	2097-V32PR2-xx	2097-V31PR2-xx	5,7	17,0
2097-V33PR5-xx	2097-V32PR4-xx	N/A	11,3	33,9

Para especificações do módulo de inversor Kinetix 300 e Kinetix 350 não incluídas nesta publicação, consulte os dados técnicos de servo-drives Kinetix, publicação [GMC-TD003](#).

## Configuração de hardware típico

Estas configurações de hardware ilustram o uso típico de servo-drives, motores, atuadores, e acessórios de controle de movimento disponíveis para sistemas de acionamento Kinetix 300 e Kinetix 350.

### Sistema de acionamento Kinetix 300/350

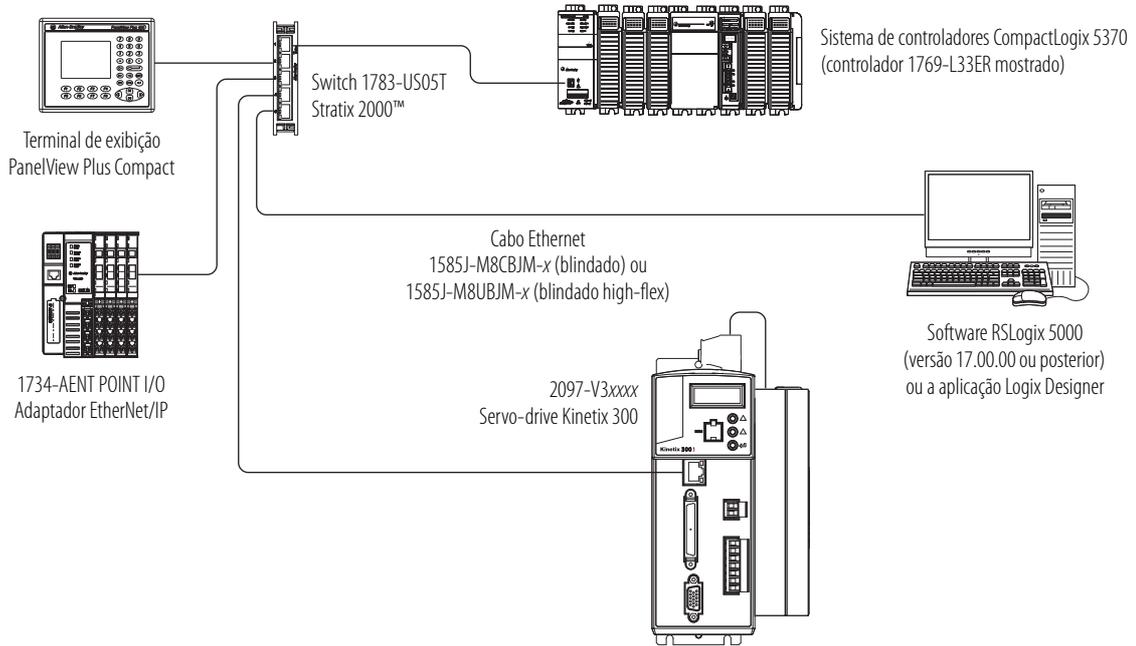


(1) Os motores lineares LDC-Series e LDL-Series linear motorse os impulsores lineares LDAT-Series são compatíveis somente com servo-drives Kinetix 300.

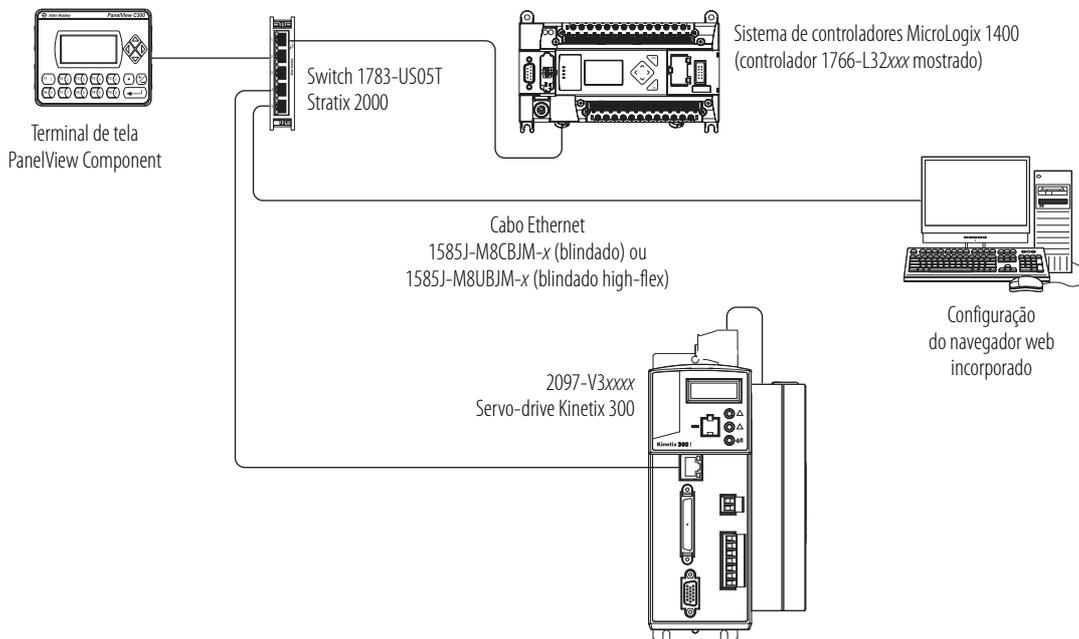
## Configurações de comunicação típica

Os servo-drives Kinetix 300 e Kinetix 350 usam a rede EtherNet/IP para configurar o módulo Logix5000.

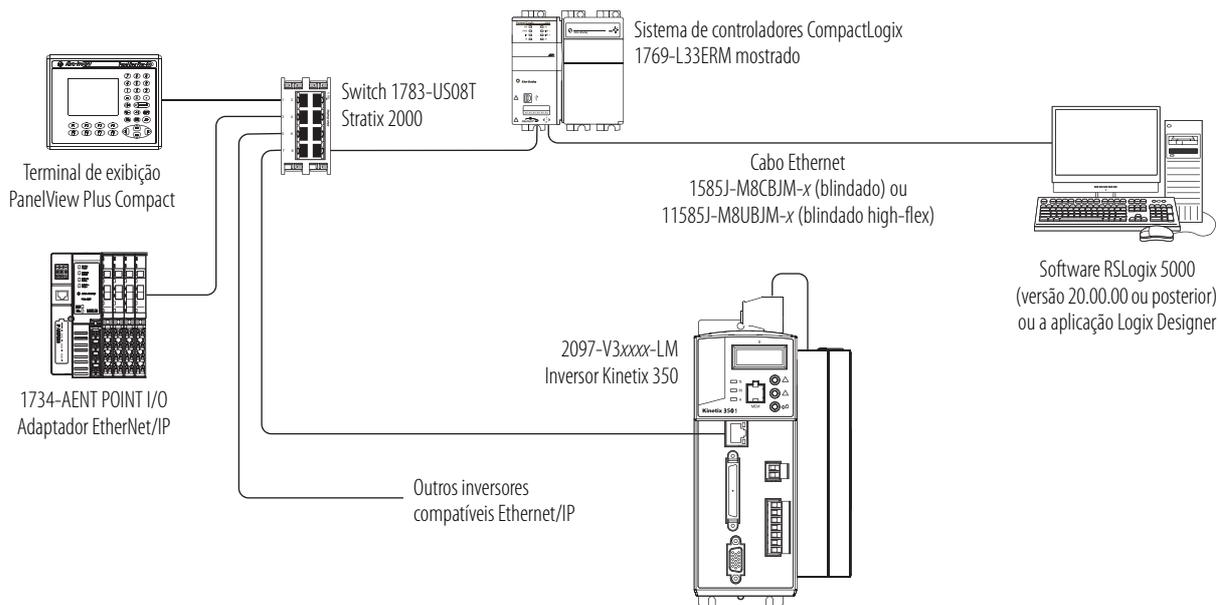
### Sistema de acionamento Kinetix 300 com controlador CompactLogix (PAC)



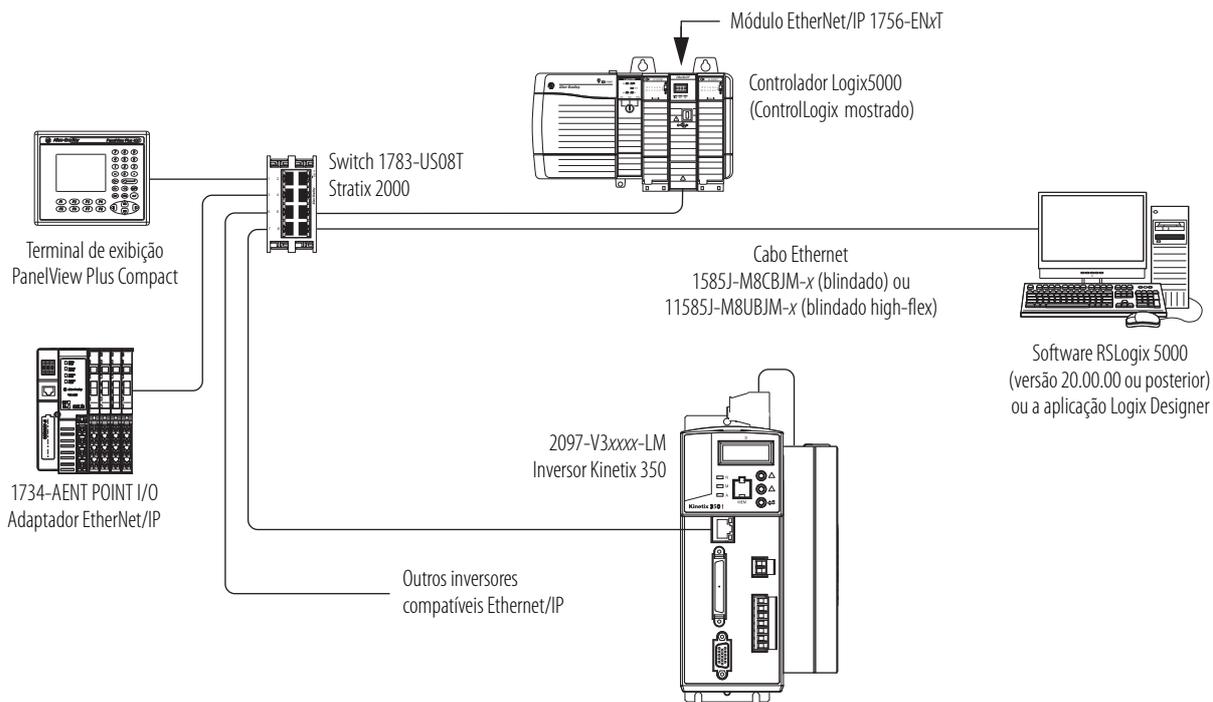
### Sistema de acionamento Kinetix 300 com controlador MicroLogix (CLP)



**Sistema de acionamento Kinetix 350 com plataforma de controlador CompactLogix (PAC)**



**Sistema de acionamento Kinetix 350 com plataforma de controlador ControlLogix (PAC)**



# Especificações de desempenho de controle de movimento rotativo

Estas famílias de motor rotativo são compatíveis com servo-drives Kinetix 300/350.

Família de motor rotativo	Página
MP-Series (cód. cat. MPL) Motores de baixa inércia	133
MP-Series (cód. cat. MPM) Motores de média inércia	135
MP-Series (cód. cat. MPF) Motores de grau alimentício	136
MP-Series (cód. cat. MPS) Motores de aço inoxidável	135
TL-Series (cód. cat. TLY) Motores de baixa inércia	137

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 300/350 que incluem seleção de código de catálogo de cabo e curvas de torque/velocidade, consulte o Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM004](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de motor/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPL com inversores Kinetix 300/350

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)

Motor rotativo	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPL-A1510V	8000	1,05	0,26 (2,3)	3,40	0,77 (6,8)	0,16	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
MPL-A1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	
MPL-A1530U	7000	2,82	0,90 (8,0)	10,1	2,82 (24,9)	0,39	
MPL-A210V	8000	3,09	0,55 (4,8)	10,2	1,52 (13,5)	0,37	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPL-A220T	6000	4,54	1,61 (14,2)	15,5	4,74 (41,9)	0,62	
MPL-A230P	5000	5,40	2,10 (18)	23,0	8,2 (72,5)	0,86	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPL-A310F	3000	3,20	1,58 (14)	9,3	3,61 (32)	0,46	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPL-A310P	5000	4,85	1,58 (14)	14	3,61 (32)	0,73	
MPL-A320H	3500	6,1	3,05 (27)	19,3	7,91 (70)	1,0	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPL-A320P	5000	9,0	3,05 (27)	29,5	7,91 (70)	1,3	

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)**

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A (0-pk)	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPL-A1510V	8000	1,05	0,26 (2,3)	3,40	0,77 (6,8)	0,16	2097-V33PR1-xx
MPL-A1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	
MPL-A1530U	7000	2,82	0,90 (8,0)	10,1	2,82 (24,9)	0,39	2097-V33PR3-xx
MPL-A210V	8000	3,09	0,55 (4,8)	10,2	1,52 (13,5)	0,37	
MPL-A220T	6000	4,54	1,61 (14,2)	15,5	4,74 (41,9)	0,62	2097-V33PR5-xx
MPL-A230P	5000	5,40	2,10 (18)	23,0	8,2 (72,5)	0,86	
MPL-A310F	3000	3,20	1,58 (14)	9,3	3,61 (32)	0,46	2097-V33PR3-xx
MPL-A310P	5000	4,85	1,58 (14)	14	3,61 (32)	0,73	
MPL-A320H	3500	6,1	3,05 (27)	19,3	7,91 (70)	1,0	2097-V33PR5-xx
MPL-A320P	5000	9,0	3,05 (27)	29,5	7,91 (70)	1,3	
MPL-A330P	5000	12,0	4,18 (37)	38	11,1 (98)	1,8	2097-V33PR6-xx
MPL-A420P	5000	12,7	4,74 (42)	46	13,5 (120)	2,0	
MPL-A430H	3500	12,2	6,21 (55)	45	19,8 (175)	1,8	
MPL-A430P	5000	16,8	5,99 (53)	51	15,7 (139)	2,2	
MPL-A4530F	2800	13,4	8,36 (74)	42	20,3 (180)	1,9	
MPL-A4540C	1500	9,4	10,2 (90)	29	27,1 (240)	1,5	

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V)**

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A (0-pk)	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
MPL-B1510V	8000	0,95	0,26 (2,3)	3,10	0,77 (6,80)	0,16	2097-V34PR3-xx
MPL-B1520U	7000	1,80	0,49 (4,3)	6,10	1,58 (13,9)	0,27	
MPL-B1530U	7000	2,0	0,90 (8,0)	7,20	2,82 (24,9)	0,39	
MPL-B210V	8000	1,75	0,55 (4,8)	5,80	1,52 (13,5)	0,37	
MPL-B220T	6000	3,30	1,61 (14,2)	11,3	4,74 (41,9)	0,62	2097-V34PR5-xx
MPL-B230P	5000	2,60	2,10 (18,6)	11,3	8,20 (73,0)	0,86	
MPL-B310P	5000	2,4	1,58 (14)	7,1	3,61 (32)	0,77	2097-V34PR3-xx
MPL-B320P	5000	4,5	2,94 (26)	14,0	7,91 (70)	1,5	2097-V34PR5-xx
MPL-B330P	5000	6,1	4,18 (37)	19,0	11,1 (98)	1,8	2097-V34PR6-xx
MPL-B420P	5000	6,4	4,74 (42)	22,0	13,5 (120)	1,9	
MPL-B4530F	3000	6,7	8,36 (74)	21,0	20,3 (180)	2,1	

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPM com inversores Kinetix 300/350

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPM-A1151M	4500	6000	7,65	2,3 (20,3)	30,5	6,6 (58,4)	0,90	2097-V33PR5-xx
MPM-A1152F	3000	5000	11,93	4,7 (41,6)	44,8	13,5 (119)	1,40	2097-V33PR6-xx

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, base rpm	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
MPM-B1151F	3000	5000	2,71	2,3 (20,3)	9,9	6,6 (58,4)	0,75	2097-V34PR5-xx
MPM-B1151T	6000	7000	5,62	2,3 (20,3)	20,5	5,8 (51,3)	0,90	2097-V34PR6-xx
MPM-B1152C	1500	3000	3,61	5,0 (44,2)	12,4	13,5 (119)	1,20	2097-V34PR5-xx
MPM-B1152F	3000	5200	6,17	5,0 (44,2)	21,1	13,3 (118)	1,40	2097-V34PR6-xx
MPM-B1153E	2250	3500	6,21	6,5 (57,5)	21,6	19,7 (174)	1,40	
MPM-B1302F	3000	4500	8,57	6,6 (58,4)	22,0	13,2 (117)	1,65	
MPM-B1304C	1500	2750	7,0	10,3 (91,1)	22,3	27,1 (240)	2,00	

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPS com inversores Kinetix 300/350

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPS-A330P	5000	9,80	3,60 (32)	33,9	10,1 (89,4)	1,3	2097-V33PR5-xx
				38,0	11,1 (98,2)		
MPS-A4540F	3000	14,4	8,1 (72)	50,9	24,8 (219)	1,4	2097-V33PR6-xx

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
MPS-B330P	5000	4,90	3,6 (32)	16,9	10,1 (89,4)	1,3	2097-V34PR5-xx
				19,0	11,1 (98,2)		
MPS-B4540F	3000	7,1	8,1 (72)	25,4	26,3 (233)	1,4	2097-V34PR6-xx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. MPF com inversores Kinetix 300/350

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A (0-pk)	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPF-A310P	5000	4,85	1,58 (14)	14	3,61 (32)	0,73	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPF-A320H	3500	6,1	3,05 (27)	19,3	7,91 (70)	1,0	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPF-A320P	5000	9,0	3,05 (27)	29,5	7,91 (70)	1,3	

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A (0-pk)	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPF-A310P	5000	4,85	1,58 (14)	14	3,61 (32)	0,73	2097-V33PR3-xx
MPF-A320H	3500	6,1	3,05 (27)	19,3	7,91 (70)	1,0	2097-V33PR5-xx
MPF-A320P	5000	9,0	3,05 (27)	29,5	7,91 (70)	1,3	2097-V33PR5-xx
MPF-A330P	5000	12,0	4,18 (37)	38	11,1 (98)	1,6	2097-V33PR6-xx
MPF-A430H	3500	12,2	6,21 (55)	45	19,8 (175)	1,8	2097-V33PR6-xx

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A (0-pk)	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A (0-pk)	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
MPF-B310P	5000	2,30	1,58 (14)	7,1	3,61 (32)	0,77	2097-V34PR3-xx
MPF-B320P	5000	4,24	3,05 (27)	14,0	7,34 (65)	1,5	2097-V34PR5-xx
MPF-B330P	5000	5,70	4,18 (37)	16,9	10,0 (88)	1,6	2097-V34PR5-xx
				19,0	11,1 (98)		2097-V34PR6-xx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. TLY com inversores Kinetix 300/350

### Especificações de desempenho (sem freio) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico de sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0,55	0,096 (0,85)	1,50	0,20 (1,75)	0,041	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A120x		1,03	0,181 (1,60)	2,50	0,36 (3,20)	0,086	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A130x		1,85	0,325 (2,88)	4,90	0,76 (6,70)	0,14	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A220x		3,50	0,836 (7,40)	7,90	1,48 (13,1)	0,35	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A230x		5,50	1,30 (11,5)	15,5	3,05 (27,0)	0,44	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
TLY-A2530P		5000	10,0	2,60 (23,0)	21,0	5,20 (46,0)	0,69
TLY-A2540P	10,0		2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,86	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,95	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

(1) Aplica-se a motores T-H TLY-Axxx com realimentação incremental. Os motores T-B TLY-Axxx com encoders absolutos de alta resolução são classificados para 5.000 rpm.

### Especificações de desempenho (sem freio) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico de sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0,55	0,096 (0,85)	1,50	0,20 (1,75)	0,041	2097-V33PR1-xx
TLY-A120x		1,03	0,181 (1,60)	2,50	0,36 (3,20)	0,086	2097-V33PR1-xx
TLY-A130x		1,85	0,325 (2,88)	4,90	0,76 (6,70)	0,14	2097-V33PR1-xx
TLY-A220x		3,50	0,836 (7,40)	7,90	1,48 (13,1)	0,35	2097-V33PR1-xx
TLY-A230x		5,50	1,30 (11,5)	15,5	3,05 (27,0)	0,44	2097-V33PR3-xx
TLY-A2530P		5000	10,0	2,60 (23,0)	21,0	5,20 (46,0)	0,69
TLY-A2540P	10,0		2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,86	2097-V33PR5-xx
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,95	2097-V33PR5-xx

(1) Aplica-se a motores T-H TLY-Axxx com realimentação incremental. Os motores T-B TLY-Axxx com encoders absolutos de alta resolução são classificados para 5.000 rpm.

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (freio) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)**

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0,50	0,086 (0,76)	1,50	0,20 (1,75)	0,037	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A120x		0,93	0,163 (1,44)	2,50	0,36 (3,20)	0,077	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A130x		1,67	0,293 (2,59)	4,90	0,76 (6,70)	0,13	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A220x		3,15	0,757 (6,70)	7,90	1,48 (13,1)	0,24	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLY-A230x		4,95	1,16 (10,3)	15,5	3,05 (27,0)	0,32	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
TLY-A2530P	5000	10,0	2,60 (23,0)	21,0	5,20 (46,0)	0,55	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A2540P		10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,66	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,90	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

(1) Aplica-se a motores T-H TLY-Axxx com realimentação incremental. Os motores T-B TLY-Axxx com encoders absolutos de alta resolução são classificados para 5.000 rpm.

**Especificações de desempenho (freio) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)**

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0,50	0,086 (0,76)	1,50	0,20 (1,75)	0,037	2097-V33PR1-xx
TLY-A120x		0,93	0,163 (1,44)	2,50	0,36 (3,20)	0,077	2097-V33PR1-xx
TLY-A130x		1,67	0,293 (2,59)	4,90	0,76 (6,70)	0,13	2097-V33PR1-xx
TLY-A220x		3,15	0,757 (6,70)	7,90	1,48 (13,1)	0,24	2097-V33PR1-xx
TLY-A230x		4,95	1,16 (10,3)	15,5	3,05 (27,0)	0,32	2097-V33PR3-xx
TLY-A2530P	5000	10,0	2,60 (23,0)	21,0	5,20 (46,0)	0,55	2097-V33PR5-xx
TLY-A2540P		10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,66	2097-V33PR5-xx
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,90	2097-V33PR5-xx

(1) Aplica-se a motores T-H TLY-Axxx com realimentação incremental. Os motores T-B TLY-Axxx com encoders absolutos de alta resolução são classificados para 5.000 rpm.

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

# Especificações de desempenho de controle de movimento linear

Estas famílias de motor linear são compatíveis com servo-drives Kinetix 300/350.

Família de controle de movimento linear	Página
Impulsores lineares integrados LDAT-Series	140
Etapas lineares integradas de MP-Series (cód. cat. MPAS)	146
Cilindros elétricos MP-Series (cód. cat. MPAR)	147
Cilindros elétricos para aplicação pesada MP-Series (cód. cat. MPAL)	148
Cilindros elétricos TL-Series (cód. cat. TLAR)	151
Motores lineares com núcleo de ferro LDC-Series	152
Motores lineares sem ferro LDC-Series	155

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 300/350 que incluem seleção de código de catálogo de cabo e curvas de força/velocidade, consulte o Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide, publicação [GMC-RM004](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de atuador/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificações de desempenho de LDAT-Series com inversores Kinetix 300

### Especificações de desempenho (frame 30) com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)	
							Operação monofásica	Operação trifásica
LDAT-S031010-Dxx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S031020-Dxx	3,1					0,25		
LDAT-S031030-Dxx	3,5					0,29		
LDAT-S031040-Dxx	3,8					0,31		
LDAT-S032010-Dxx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,44	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S032020-Dxx	4,1					0,52		
LDAT-S032030-Dxx	4,7					0,59		
LDAT-S032040-Dxx	5,0					0,63		
LDAT-S032010-Exx	3,1	3,7	126 (28)	12,2	336 (76)	0,40	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S032020-Exx	4,1					0,47		
LDAT-S032030-Exx	4,7					0,52		
LDAT-S032040-Exx	5,0					0,55		
LDAT-S033010-Dxx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S033020-Dxx	4,7					0,88		
LDAT-S033030-Dxx	5,0					0,95		
LDAT-S033040-Dxx						0,95		
LDAT-S033010-Exx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,55	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S033020-Exx	4,4					0,65		
LDAT-S033030-Exx								
LDAT-S033040-Exx								

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

### Especificações de desempenho (frame 50) com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)	
							Operação monofásica	Operação trifásica
LDAT-S051010-Dxx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,31	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S051020-Dxx	3,7					0,38		
LDAT-S051030-Dxx	4,1					0,42		
LDAT-S051040-Dxx	4,4					0,44		
LDAT-S051050-Dxx	4,7					0,46		
LDAT-S052010-Dxx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,79	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S052020-Dxx	4,8					0,97		
LDAT-S052030-Dxx	5,00					1,01		
LDAT-S052040-Dxx								
LDAT-S052050-Dxx								
LDAT-S052010-Exx a	2,6	3,1		11,4		0,50	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3

## Especificações de desempenho (frame 50) com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V) (continua)

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)	
							Operação monofásica	Operação trifásica
LDAT-S053010-Dxx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,31	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S053020-Dxx	5,0					1,53		
LDAT-S053030-Dxx a LDAT-S053050-Dxx	5,0					1,53		
LDAT-S053010-Exx a LDAT-S053050-Exx	1,7	3,1		11,4		0,47	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S054010-Dxx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	1,87	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S054020-Dxx a LDAT-S054050-Dxx	5,0					2,05		
LDAT-S054010-Exx a LDAT-S054050-Exx	2,6					1,02		

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho (frame 70) com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)	
							Operação monofásica	Operação trifásica
LDAT-S072010-Dxx a LDAT-S072070-Dxx	3,5	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,03	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S072010-Exx a LDAT-S072070-Exx	1,7	3,0		11,0		0,47		
LDAT-S073010-Dxx a LDAT-S073070-Dxx	3,5	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	1,57	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S073010-Exx a LDAT-S073070-Exx	1,2	3,0		10,9		0,41		
LDAT-S074010-Dxx a LDAT-S074070-Dxx	3,5	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	2,08	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S074010-Exx a LDAT-S074070-Exx	1,8	6,0		21,7		0,95		
LDAT-S076010-Exx a LDAT-S076070-Exx	1,8	9,1	1122 (252)	33,2	3189 (717)	1,45	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 100) com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)**

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)	
							Operação monofásica	Operação trifásica
LDAT-S102010-Dxx a LDAT-S102090-Dxx	2,6	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	0,96	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S102010-Exx a LDAT-S102090-Exx	1,3	2,9		10,5		0,42	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S103010-Dxx a LDAT-S103090-Dxx	2,7	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	1,47	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S103010-Exx a LDAT-S103090-Exx	0,9	2,9		10,5	1388 (312)	0,30	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S104010-Dxx a LDAT-S104090-Dxx	2,7	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	2,07	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S104010-Exx a LDAT-S104090-Exx	1,3	5,7		21,0		0,86	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S106010-Exx a LDAT-S106090-Exx	1,3	8,6	1403 (315)	31,5	3871 (870)	1,28	N/A	2097-V33PR5

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 150) com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)**

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)	
							Operação monofásica	Operação trifásica
LDAT-S152010-Dxx a LDAT-S152090-Dxx	1,8	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	0,87	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S152010-Exx a LDAT-S152090-Exx	0,9	2,7		9,8	1679 (377)	0,34	N/A	2097-V33PR1
LDAT-S153010-Dxx a LDAT-S153090-Dxx	1,8	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	1,33	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S154010-Dxx a LDAT-S154090-Dxx	1,8	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	1,78	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S154010-Exx a LDAT-S154090-Exx	0,9	5,3		19,5	3383 (761)	0,70	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S156010-Dxx a LDAT-S156090-Dxx	1,8	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	2,71	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S156010-Exx a LDAT-S156090-Exx	0,9	8,1		19,8	5110 (1149)	1,05	N/A	2097-V33PR5

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 30) com inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)**

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Operação trifásica Inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)
LDAT-S031010-Dxx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2097-V34PR5
LDAT-S031020-Dxx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-Dxx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-Dxx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-Dxx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,40	2097-V34PR6
LDAT-S032020-Dxx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-Dxx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-Dxx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-Exx	3,1	3,7	126 (28)	12,2	336 (76)	0,40	2097-V34PR5
LDAT-S032020-Exx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-Exx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-Exx	5,0					0,63	
LDAT-S033010-Exx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,67	2097-V34PR5
LDAT-S033020-Exx	4,7					0,87	
LDAT-S033030-Exx	5,0					0,91	
LDAT-S033040-Exx							

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 50) com inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)**

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Operação trifásica Inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)
LDAT-S051010-Dxx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,34	2097-V34PR5
LDAT-S051020-Dxx	3,7					0,43	
LDAT-S051030-Dxx	4,1					0,49	
LDAT-S051040-Dxx	4,4					0,53	
LDAT-S051050-Dxx	4,7					0,55	
LDAT-S052010-Dxx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,92	2097-V34PR6
LDAT-S052020-Dxx	4,8					1,20	
LDAT-S052030-Dxx	5,0					1,24	
LDAT-S052040-Dxx						1,02	
LDAT-S052050-Dxx							
LDAT-S052010-Exx	3,7	3,1	378 (85)	11,4	1093 (246)	0,80	2097-V34PR5
LDAT-S052020-Exx	4,6					0,98	
LDAT-S052030-Exx	4,6					1,02	
LDAT-S052040-Exx							
LDAT-S052050-Exx							
LDAT-S053010-Exx a	3,5	3,1	378 (85)	11,4	1093 (246)	1,04	2097-V34PR5
LDAT-S053050-Exx	4,4	6,2	509 (114)	22,7	45,5	1,87	2097-V34PR6
LDAT-S054010-Exx						1453 (327)	
LDAT-S054020-Exx a						5,0	

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 70) com inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)**

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Operação trifásica Inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)
LDAT-S072010-Dxx	3,9	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,37	2097-V34PR6
LDAT-S072020-Dxx	5,0					1,64	
LDAT-S072030-Dxx a						1,03	
LDAT-S072070-Dxx							
LDAT-S072010-Exx a	3,5	3,0	554 (125)	11,0	1576 (354)	1,01	2097-V34PR5
LDAT-S073010-Exx a	2,4	3,0		10,9			
LDAT-S073070-Exx	3,5	6,0	730 (164)	21,7	2088 (469)	2,08	2097-V34PR6
LDAT-S074010-Exx a						LDAT-S074070-Exx	

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 100) com inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)**

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Operação trifásica Inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)	
LDAT-S102010-Dxx	3,4	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	1,44	2097-V34PR5	
LDAT-S102020-Dxx	4,4					1,74		
LDAT-S102030-Dxx	5,0					1,91		
LDAT-S102040-Dxx						0,96		
LDAT-S102050-Dxx a LDAT-S102090-Dxx								
LDAT-S102010-Exx a LDAT-S102090-Exx	2,6	2,9	702 (158)	10,5	1935 (435)	0,96	2097-V34PR5	
LDAT-S103010-Dxx	3,8	8,6		31,5		2,41	2,93	2097-V34PR6
LDAT-S103020-Dxx a LDAT-S103090-Dxx	5,0							
LDAT-S103010-Exx a LDAT-S103090-Exx	1,8	2,9		10,5		0,92	2097-V34PR5	
LDAT-S104010-Exx a LDAT-S104090-Exx	2,7	5,7		929 (209)		21,0	2578 (580)	2,07
LDAT-S106010-Exx a LDAT-S106090-Exx	2,7	8,6	1403 (315)	31,5	3871 (870)	2,94	2097-V34PR6	

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (frame 150) com inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)**

Impulsor linear código de catálogo	Velocidade, máx 460 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 460 Vca kW	Operação trifásica Inversores Kinetix 300 (classe de 400 V)
LDAT-S152010-Dxx	3,2	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	1,76	2097-V34PR5
LDAT-S152020-Dxx a LDAT-S152090-Dxx	3,5					1,89	
LDAT-S152010-Exx a LDAT-S152090-Exx	1,8					0,87	
LDAT-S153010-Dxx a LDAT-S153090-Dxx	3,6	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	2,87	2097-V34PR6
LDAT-S153010-Exx a LDAT-S153090-Exx	1,2	2,7		9,1		0,80	2097-V34PR3
LDAT-S154010-Exx a LDAT-S154090-Exx	1,8	5,3	1306 (294)	19,5	3597 (809)	1,78	2097-V34PR5
LDAT-S156010-Exx a LDAT-S156090-Exx	1,8	8,1	1997 (449)	19,8	5469 (1229)	2,71	2097-V34PR6

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAS com inversores Kinetix 300/350

**IMPORTANTE** Os inversores Kinetix 300 e Kinetix 350 são compatíveis com as etapas MPAS-Axxxx-VxxSxA (parafuso de esferas). Somente os inversores Kinetix 300 são compatíveis com as etapas MPAS-Axxxx-ALMx2C (direct-drive).

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)

Etapa linear código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7,9) <sup>(1)</sup>	3,09	521 (117)	6,10	1212 (272)	0,37	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44,3) <sup>(2)</sup>	4,54	462 (104)	9,10	968 (218)	0,62	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5,3	105 (23,6)	15,8	359 (80,7)	0,32	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4,7	83,0 (18,7)	14,2	312 (70,1)	0,29	
MPAS-A8xxxE-ALM02C		7,0	189 (42,5)	18,5	456 (103)	0,53	
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6,3	159 (35,7)	16,7	399 (89,7)	0,48	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAS-A9xxxK-ALM02C		6,7	285 (64,1)	18,3	680 (153)	0,77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6,1	245 (55,1)	16,5	601 (135)	0,69	

- (1) Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 176 mm/s (6,9 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 143 mm/s (5,6 pol/s).  
 (2) Para comprimento de lançamento de 780 mm, a velocidade máxima é 889 mm/s (35,0 pol/s). Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 715 mm/s (28,2 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 582 mm/s (22,9 pol/s).  
 (3) Por causa do curso curto de muitas dessas etapas e da distância necessária para alcançar uma velocidade máxima de 5000 mm/s (200 pol/s), a velocidade máxima dessas etapas é frequentemente menor que 5000 mm/s (200 pol/s). Para saber a velocidade máxima de cada etapa linear de acordo com o comprimento de lançamento, consulte Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD002](#).

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)

Etapa linear código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7,9) <sup>(1)</sup>	3,09	521 (117)	6,10	1212 (272)	0,37	2097-V33PR3-xx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44,3) <sup>(2)</sup>	4,54	462 (104)	9,10	968 (218)	0,62	
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5,3	105 (23,6)	15,8	359 (80,7)	0,32	2097-V33PR3
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4,7	83,0 (18,7)	14,2	312 (70,1)	0,29	
MPAS-A8xxxE-ALM02C		7,0	189 (42,5)	18,5	456 (103)	0,53	2097-V33PR5
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6,3	159 (35,7)	16,7	399 (89,7)	0,48	
MPAS-A9xxxK-ALM02C		6,7	285 (64,1)	18,3	680 (153)	0,77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6,1	245 (55,1)	16,5	601 (135)	0,69	

- (1) Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 176 mm/s (6,9 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 143 mm/s (5,6 pol/s).  
 (2) Para comprimento de lançamento de 780 mm, a velocidade máxima é 889 mm/s (35,0 pol/s). Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 715 mm/s (28,2 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 582 mm/s (22,9 pol/s).  
 (3) Por causa do curso curto de muitas dessas etapas e da distância necessária para alcançar uma velocidade máxima de 5000 mm/s (200 pol/s), a velocidade máxima dessas etapas é frequentemente menor que 5000 mm/s (200 pol/s). Para saber a velocidade máxima de cada etapa linear de acordo com o comprimento de lançamento, consulte Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD002](#).

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**IMPORTANTE** Os inversores Kinetix 300 e Kinetix 350 são compatíveis com as etapas MPAS-Bxxxx-VxxSxA (parafuso de esferas). Somente os inversores Kinetix 300 são compatíveis com as etapas MPAS-Bxxxx-ALMx2C (direct-drive).

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V)**

Etapa linear código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7,9) <sup>(1)</sup>	1,75	521 (117)	3,50	1212 (272)	0,37	2097-V34PR3-xx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44,3) <sup>(2)</sup>	3,30	462 (104)	6,60	968 (218)	0,62	2097-V34PR5-xx
MPAS-B8xxxF-ALM02C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3,50	189 (42,5)	9,30	456 (103)	0,527	2097-V34PRS
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3,15	159 (35,7)	8,37	399 (89,7)	0,475	
MPAS-B9xxxL-ALM02C		3,40	285 (64,1)	9,10	680 (153)	0,768	
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3,03	245 (55,1)	8,19	601 (135)	0,69	

(1) Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 176 mm/s (6,9 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 143 mm/s (5,6 pol/s).

(2) Para comprimento de lançamento de 780 mm, a velocidade máxima é 889 mm/s (35,0 pol/s). Para comprimento de lançamento de 900 mm, a velocidade máxima é 715 mm/s (28,2 pol/s). Para comprimento de lançamento de 1.020 mm, a velocidade máxima é 582 mm/s (22,9 pol/s).

(3) Por causa do curso curto de muitas dessas etapas e da distância necessária para alcançar uma velocidade máxima de 5000 mm/s (200 pol/s), a velocidade máxima dessas etapas é frequentemente menor que 5000 mm/s (200 pol/s). Para saber a velocidade máxima de cada etapa linear de acordo com o comprimento de lançamento, consulte Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD002](#).

**Especificações de desempenho cód. cat. MPAR com inversores Kinetix 300/350****Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)**

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
MPAR-A1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
MPAR-A1xxxE	500	2,16	280 (62,9)	2,48	350 (78,7)	0,140	
MPAR-A2xxxC	250	2,42	420 (94,4)	2,72	525 (118)	0,105	
MPAR-A2xxxF	640	4,54	640 (144)	5,41	800 (180)	0,410	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAR-A3xxxE	500	10,33	2000 (450)	12,34	2500 (562)	1,00	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)**

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
MPAR-A1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2097-V33PR1-xx
MPAR-A1xxxE	500	2,16	280 (62,9)	2,48	350 (78,7)	0,140	
MPAR-A2xxxC	250	2,42	420 (94,4)	2,72	525 (118)	0,105	
MPAR-A2xxxF	640	4,54	640 (144)	5,41	800 (180)	0,410	2097-V33PR3-xx
MPAR-A3xxxE	500	10,33	2000 (450)	12,34	2500 (562)	1,00	2097-V33PR5-xx
MPAR-A3xxxH	1000	12,20	1300 (292)	16,40	1625 (365)	1,30	2097-V33PR6-xx

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V)**

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
MPAR-B1xxxB	150	1,15	240 (53,9)	1,35	300 (67,4)	0,036	2097-V34PR3-xx
MPAR-B1xxxE	500	1,49	280 (62,9)	1,71	350 (78,7)	0,140	
MPAR-B2xxxC	250	1,67	420 (94,4)	1,90	525 (118)	0,105	
MPAR-B2xxxF	640	3,29	640 (144)	3,93	800 (180)	0,410	2097-V34PR5-xx
MPAR-B3xxxE	500	5,16	2000 (450)	6,17	2500 (562)	1,00	2097-V34PR6-xx
MPAR-B3xxxH	1000	6,13	1300 (292)	6,79	1625 (365)	1,30	

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAI com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V)

### Especificações de desempenho (parafuso de esferas) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1,80	890 (200)	706 (159)	4,50	1446 (325)	0,22	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
MPAI-A2150CV3		2,47	1446 (325)	1147 (258)	6,20		0,25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2,68	1624 (365)	1290 (290)	8,90	4448 (1000)	0,27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5,61	4003 (900)	3176 (714)	8,40	4448 (1000)	0,39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14,14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10,89	7784 (1750)	6179 (1389)	17,07	8896 (2000)	0,43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27,44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							

### Especificações de desempenho (parafuso de rolo) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2,87	1557 (350)	1237 (278)	8,90	4862 (1093)	0,27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5,61	3781 (850)	3003 (675)	14,14	7562 (1700)	0,39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10,89	7340 (1650)	5827 (1310)	27,44	14,679 (3300)	0,43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (parafuso de esferas) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)**

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1,80	890 (200)	706 (159)	4,50	1446 (325)	0,22	2097-V33PR1-xx
MPAI-A2150CV3		2,47	1446 (325)	1147 (258)	6,20		0,25	2097-V33PR3-xx
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2,68	1624 (365)	1290 (290)	8,90	4448 (1000)	0,27	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5,61	4003 (900)	3176 (714)	8,40	4448 (1000)	0,39	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14,14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10,89	7784 (1750)	6179 (1389)	17,07	8896 (2000)	0,43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27,44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7,8)	13,25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16,70	13,345 (3000)	0,55	2097-V33PR6-xx
MPAI-A5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33,40	13,122 (2950)		

**Especificações de desempenho (parafuso de rolo) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)**

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2,87	1557 (350)	1237 (278)	8,90	4862 (1093)	0,27	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5,61	3781 (850)	3003 (675)	14,14	7562 (1700)	0,39	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10,89	7340 (1650)	5827 (1310)	27,44	14,679 (3300)	0,43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAI com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V)

### Especificações de desempenho (parafuso de esferas) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V, trifásico)

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0,90	890 (200)	706 (159)	2,30	1446 (325)	0,22	2097-V34PR3-xx
MPAI-B2150CV3		1,29	1446 (325)	1147 (258)	3,25		0,25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1,35	1624 (365)	1290 (290)	4,57	4448 (1000)	0,27	2097-V34PR3-xx
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2,81	4003 (900)	3176 (714)	4,30	4448 (1000)	0,39	2097-V34PR5-xx
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3	188 (7,3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7,07	4003 (900)		
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)							
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5,61	7784 (1750)	6179 (1389)	8,68	8896 (2000)	0,43	2097-V34PR5-xx
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3	245 (9,5)							
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14,14	7784 (1750)		
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3	491 (19)							
MPAI-B5xxxCM3	200 (7,8)	6,62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8,48	13,345 (3000)	0,55	2097-V34PR6-xx
MPAI-B5xxxEM3	400 (15,6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16,70	13,122 (2950)		

### Especificações de desempenho (parafuso de rolo) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 400 V, trifásico)

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)		Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 400 V
			25 °C (77 °F)	40 °C (104 °F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1,45	1557 (350)	1237 (278)	4,57	4862 (1093)	0,27	2097-V34PR3-xx
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2,81	3781 (850)	3003 (675)	7,07	7562 (1700)	0,39	2097-V34PR5-xx
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3	176 (6,9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5,61	7340 (1650)	5827 (1310)	14,14	14,679 (3300)	0,43	2097-V34PR5-xx
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7,6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. TLAR com inversores Kinetix 300/350

### Especificações de desempenho (sem freio) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
TLAR-A1xxxB	150	1,36	240 (53,9)	1,79	300 (67,4)	0,036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A1xxxE	500	2,59	280 (62,9)	3,03	350 (78,7)	0,140	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxC	250	3,03	420 (94,4)	3,41	525 (118)	0,105	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxF	640	5,50	640 (144)	7,25	800 (180)	0,350	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A3xxxE	500	10,0	2000 (450)	12,9	2500 (562)	0,930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

### Especificações de desempenho (sem freio) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
TLAR-A1xxxB	150	1,36	240 (53,9)	1,79	300 (67,4)	0,036	2097-V33PR1-xx
TLAR-A1xxxE	500	2,59	280 (62,9)	3,03	350 (78,7)	0,140	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxC	250	3,03	420 (94,4)	3,41	525 (118)	0,105	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxF	640	5,50	640 (144)	7,25	800 (180)	0,350	2097-V33PR1-xx
TLAR-A3xxxE	500	10,0	2000 (450)	12,9	2500 (562)	0,930	2097-V33PR5-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PR5-xx

### Especificações de desempenho (freio) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, monofásico)

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores monofásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
TLAR-A1xxxB	150	1,18	240 (53,9)	1,79	300 (67,4)	0,036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A1xxxE	500	2,24	280 (62,9)	3,03	350 (78,7)	0,140	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxC	250	2,68	420 (94,4)	3,41	525 (118)	0,105	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxF	640	4,95	640 (144)	7,25	800 (180)	0,350	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A3xxxE	500	10,0	2000 (450)	12,9	2500 (562)	0,930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho (freio) com inversores Kinetix 300/350 (classe de 200 V, trifásico)**

Cilindro Elétrico código de catálogo	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Inversores trifásicos Kinetix 300/350 classe de 200 V
TLAR-A1xxxB	150	1,18	240 (53,9)	1,79	300 (67,4)	0,036	2097-V33PR1-xx
TLAR-A1xxxE	500	2,24	280 (62,9)	3,03	350 (78,7)	0,140	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxC	250	2,68	420 (94,4)	3,41	525 (118)	0,105	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxF	640	4,95	640 (144)	7,25	800 (180)	0,350	2097-V33PR1-xx
TLAR-A3xxxE	500	10,0	2000 (450)	12,9	2500 (562)	0,930	2097-V33PR5-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10,0	1300 (292)	17,2	1625 (365)	0,930	2097-V33PR5-xx

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho de LDC-Series com inversores Kinetix 300**

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V, monofásico)**

Motor linear código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema <sup>(1)</sup> A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada de motor linear <sup>(1)</sup> kW	Inversores monofásicos Kinetix 300 classe de 200 V <sup>(2)</sup>
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1 a 6,1	74 a 111 (17 a 25)	12,1	188 (42)	0,37 a 0,55	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C030200-DHT		8,1 a 12,2	148 a 222 (33 a 50)	24,3	375 (84)	0,74 a 1,11	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C030200-EHT		4,1 a 6,1		12,1			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9 a 5,9	119 a 179 (27 a 40)	11,7	302 (68)	0,59 a 0,89	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C050200-DHT		7,9 a 11,8	240 a 359 (54 a 81)	23,3	600 (135)	1,20 a 1,79	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C050200-EHT		3,9 a 5,9		11,6			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C050300-EHT		3,9 a 5,9	363 a 544 (82 a 122)	12,0	941 (212)	1,81 a 2,72	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C075200-DHT	10,0 (32,8)	7,7 a 11,5	348 a 523 (78 a 117)	22,9	882 (198)	1,74 a 2,61	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C075200-EHT		3,8 a 5,7		11,5			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C075300-EHT		3,8 a 5,7	523 a 784 (117 a 176)	11,9	1368 (308)	2,61 a 3,92	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C075400-EHT		7,7 a 11,5	697 a 1045 (157 a 235)	23,7	1824 (410)	3,48 a 5,22	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C100300-DHT	10,0 (32,8)	11,1 a 16,7		34,3			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C100300-EHT		3,7 a 5,6	674 a 1012 (152 a 227)	11,4	1767 (397)	3,37 a 5,06	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C100400-EHT		7,4 a 11,1	899 a 1349 (202 a 303)	22,8	2356 (530)	4,49 a 6,74	2097-V33PR5 2097-V32PR4

(1) Os valores representam a faixa entre sem resfriamento (valor baixo) e resfriamento por água (valor alto).

(2) Os inversores selecionados são para motores sem resfriamento.

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V, trifásico)

Motor linear código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema <sup>(1)</sup> A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada de motor linear <sup>(1)</sup> kW	Inversores trifásicos Kinetix 300 classe de 200 V <sup>(2)</sup>
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1 a 6,1	74 a 111 (17 a 25)	12,1	188 (42)	0,37 a 0,55	2097-V33PR3
LDC-C030200-DHT		8,1 a 12,2	148 a 222 (33 a 50)	24,3	375 (84)	0,74 a 1,11	2097-V33PR5
LDC-C030200-EHT		4,1 a 6,1		12,1			2097-V33PR3
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9 a 5,9	119 a 179 (27 a 40)	11,7	302 (68)	0,59 a 0,89	2097-V33PR3
LDC-C050200-DHT		7,9 a 11,8	240 a 359 (54 a 81)	23,3	600 (135)	1,20 a 1,79	2097-V33PR5
LDC-C050200-EHT		3,9 a 5,9		11,6			2097-V33PR3
LDC-C050300-DHT		11,8 a 17,7	363 a 544 (82 a 122)	35,9	941 (212)	1,81 a 2,72	2097-V33PR6
LDC-C050300-EHT		3,9 a 5,9		12,0			2097-V33PR3
LDC-C075200-DHT	10,0 (32,8)	7,7 a 11,5	348 a 523 (78 a 117)	22,9	882 (198)	1,74 a 2,61	2097-V33PR5
LDC-C075200-EHT		3,8 a 5,7		11,5			2097-V33PR3
LDC-C075300-DHT		11,5 a 17,2	523 a 784 (117 a 176)	35,6	1368 (308)	2,61 a 3,92	2097-V33PR6
LDC-C075300-EHT		3,8 a 5,7		11,9			2097-V33PR3
LDC-C075400-DHT		15,3 a 23,0	697 a 1045 (157 a 235)	47,4	1824 (410)	3,48 a 5,22	2097-V33PR6
LDC-C075400-EHT		7,7 a 11,5		23,7			2097-V33PR5
LDC-C100300-DHT		10,0 (32,8)	11,1 a 16,7	674 a 1012 (152 a 227)	34,3	1767 (397)	3,37 a 5,06
LDC-C100300-EHT	3,7 a 5,6		11,4		2097-V33PR3		
LDC-C100400-DHT	14,8 a 22,2		899 a 1349 (202 a 303)	45,7	2356 (530)	4,49 a 6,74	2097-V33PR6
LDC-C100400-EHT	7,4 a 11,1			22,8			2097-V33PR5
LDC-C150400-DHT	10,0 (32,8)	14,1 a 21,1	1281 a 1922 (288 a 432)	45,2	3498 (786)	6,40 a 9,61	2097-V33PR6

(1) Os valores representam a faixa entre sem resfriamento (valor baixo) e resfriamento por água (valor alto).

(2) Os inversores selecionados são para motores sem resfriamento.

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300 (classe de 400 V, trifásico)**

Motor linear código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema <sup>(1)</sup> A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada de motor linear kW	Inversores trifásicos Kinetix 300 classe de 400 V
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1 a 6,1	74 a 111 (17 a 25)	12,1	188 (42)	0,37 a 0,55	2097-V34PR5
LDC-C030200-DHT		8,1 a 12,2	148 a 222 (33 a 50)	24,3	375 (84)	0,74 a 1,11	2097-V34PR6
LDC-C030200-EHT		4,1 a 6,1		12,1			2097-V34PR5
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9 a 5,9	119 a 179 (27 a 40)	11,7	302 (68)	0,59 a 0,89	2097-V34PR5
LDC-C050200-DHT		7,9 a 11,8	240 a 359 (54 a 81)	23,3	600 (135)	1,20 a 1,79	2097-V34PR6
LDC-C050200-EHT		3,9 a 5,9		11,6			2097-V34PR5
LDC-C050300-DHT		11,8 a 17,7	363 a 544 (82 a 122)	35,9	941 (212)	1,81 a 2,72	2097-V34PR6
LDC-C050300-EHT		3,9 a 5,9		12,0			2097-V34PR5
LDC-C075200-DHT	10,0 (32,8)	7,7 a 11,5	348 a 523 (78 a 117)	22,9	882 (198)	1,74 a 2,61	2097-V34PR6
LDC-C075200-EHT		3,8 a 5,7		11,5			2097-V34PR5
LDC-C075300-EHT		3,8 a 5,7	523 a 784 (117 a 176)	11,9	1368 (308)	2,61 a 3,92	2097-V34PR5
LDC-C075400-EHT		7,7 a 11,5	697 a 1045 (157 a 235)	23,7	1824 (410)	3,48 a 5,22	2097-V34PR6
LDC-C100300-EHT	10,0 (32,8)	3,7 a 5,6	674 a 1012 (152 a 227)	11,4	1767 (397)	3,37 a 5,06	2097-V34PR5
LDC-C100400-EHT		7,4 a 11,1	899 a 1349 (202 a 303)	22,8	2356 (530)	4,49 a 6,74	2097-V34PR6
LDC-C150400-EHT	10,0 (32,8)	7,0 a 10,6	1281 a 1922 (288 a 432)	22,6	3498 (786)	6,40 a 9,61	2097-V34PR6

(1) Os valores representam a faixa entre sem resfriamento (valor baixo) e resfriamento por água (valor alto).

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de LDL-Series com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V)

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V, monofásico)

Motor linear código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada de motor linear kW	Inversores monofásicos Kinetix 300 classe de 200 V
LDL-N030120-DHT	10,0 (32,8)	3,0	63 (14)	9,9	209 (47)	0,31	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N030240-DHT		6,0	126 (28)	19,9	417 (94)	0,63	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N030240-EHT		3,0		9,9			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T030120-DHT		3,0	72 (16)	9,9	239 (54)	0,36	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T030240-DHT		6,0	144 (32)	19,9	479 (108)	0,72	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T030240-EHT		3,0		9,9			
LDL-N050120-DHT	10,0 (32,8)	2,7	96 (22)	9,1	317 (71)	0,48	2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050240-DHT		5,5	191 (43)	18,1	635 (143)	0,95	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N050240-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050360-DHT		8,2	287 (65)	27,2	952 (214)	1,43	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N050360-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050480-EHT		5,5	383 (86)	18,1	1269 (285)	1,91	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T050120-DHT		2,7	110 (25)	9,1	364 (82)	0,55	2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-T050240-DHT		5,5	220 (49)	18,1	728 (164)	1,10	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T050240-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-T050360-DHT		8,2	329 (74)	27,2	1093 (246)	1,64	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T050480-EHT	5,5	439 (99)	18,1	1457 (327)	2,19	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	
LDL-N075480-DHT	10,0 (32,8)	9,9	519 (117)	32,8	1723 (387)	2,59	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N075480-EHT		4,9		16,4			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T075480-DHT		9,9	596 (134)	32,8	1977 (444)	2,98	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T075480-EHT		4,9		16,4			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 300 (classe de 200 V, trifásico)**

Motor linear código de catálogo	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada de motor linear kW	Inversores trifásicos Kinetix 300 classe de 200 V	
LDL-N030120-DHT	10,0 (32,8)	3,0	63 (14)	9,9	209 (47)	0,31	2097-V33PR3	
LDL-N030240-DHT		6,0	126 (28)	19,9	417 (94)	0,63	2097-V33PR5	
LDL-N030240-EHT		3,0		9,9			2097-V33PR3	
LDL-T030120-DHT		3,0	72 (16)	9,9	239 (54)	0,36	2097-V33PR3	
LDL-T030240-DHT		6,0	144 (32)	19,9	479 (108)	0,72	2097-V33PR5	
LDL-T030240-EHT		3,0		9,9			2097-V33PR3	
LDL-N050120-DHT	10,0 (32,8)	2,7	96 (22)	9,1	317 (71)	0,48	2097-V33PR1	
LDL-N050240-DHT		5,5	191 (43)	18,1	635 (143)	0,95	2097-V33PR3	
LDL-N050240-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1	
LDL-N050360-DHT		8,2	287 (65)	27,2	952 (214)	1,43	2097-V33PR5	
LDL-N050360-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1	
LDL-N050480-DHT		10,9	383 (86)	36,3	1269 (285)	1,91	2097-V33PR6	
LDL-N050480-EHT		5,5		18,1			2097-V33PR3	
LDL-T050120-DHT		2,7	110 (25)	9,1	364 (82)	0,55	2097-V33PR1	
LDL-T050240-DHT		5,5	220 (49)	18,1	728 (164)	1,10	2097-V33PR3	
LDL-T050240-EHT		2,7		9,1			2097-V33PR1	
LDL-T050360-DHT		8,2	329 (74)	27,2	1093 (246)	1,64	2097-V33PR5	
LDL-T050480-DHT		10,9	439 (99)	36,3	1457 (327)	2,19	2097-V33PR6	
LDL-T050480-EHT		5,5		18,1			2097-V33PR3	
LDL-N075480-DHT		10,0 (32,8)	9,9	519 (117)	32,8	1723 (387)	2,59	2097-V33PR5
LDL-N075480-EHT			4,9		16,4			2097-V33PR3
LDL-T075480-DHT			9,9	596 (134)	32,8	1977 (444)	2,98	2097-V33PR5
LDL-T075480-EHT	4,9		16,4		2097-V33PR3			

Os dados e curvas de especificação de desempenho refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 40 °C (104 °F) ambiente e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

# Servo-drives de componente Kinetix 3



O componente servo-drive Kinetix 3 fornece uma solução de controle de movimento de custo otimizado para aplicações menores, de contagem de eixo baixo. Pelo fornecimento da habilidade de aplicar o nível apropriado de controle para a aplicação com o software de configuração por download e reconhecimento automático de motor, o servo-drive fornece uma solução de controle de movimento que é fácil de usar e a um custo mínimo. O seu tamanho compacto e faixa de alimentação menor o torna ideal para uma variedade de aplicações incluindo tabelas de indexação, produção médica, equipamentos de automação laboratorial, e processamento semicondutor.

## Funções do servo-drive Kinetix 3

- Solução de eixo simples para aplicações de controle de movimento de baixa complexidade, com ou sem um PLC.
- Interfaces de comando E/S digital, analógica, velocidade pré-selecionada, e trem de pulso
- Realiza indexação em até 64 pontos através da comunicação serial ou sobre E/S digital
- 170 a 264 Vca, (classe de 200 V) monofásico ou trifásico
- Configuração de inversor via software Ultraware disponível como download sem custo
- Controle Modbus-RTU com elementos fundamentais de componentes conectados (CCBB)
- Controlador lógico programável MicroLogix 1100 ou 1400 (CLP) com software RSLogix 500
- Controlador Lógico programável Micro830 ou Micro850 (CLP) com componentes conectados Workshop Software

## Componentes do servo-drive Kinetix 3

Os sistemas de servo-drive Kinetix 3 consiste destes componentes necessários:

- Um servo-drive 2071-Axxxx
- Um motor rotativo, motor linear, ou atuador linear
- Uma alimentação de motor e um cabo de realimentação de motor
- Uma placa de ruptura 2071-TBMF (necessária para cabos de realimentação de condução flying)

Os sistemas servo-drive Kinetix 3 podem também incluir qualquer um destes componentes opcionais:

- Uma placa de ruptura 2071-TBIO para interface de controle (24 pinos acessíveis)
- Uma placa de ruptura 2090-DAIO-D50xx (50 pinos acessíveis)
- Controle de cód. cat. 2090 e cabos seriais de configuração
- Filtro de linha CA cód. cat. 2090-XXLF-TCxxx

Para comparar as funções do inversor através de famílias de inversores, consulte Servo drives iniciando em [página 28](#).

# Seleção do servo-drive Kinetix 3

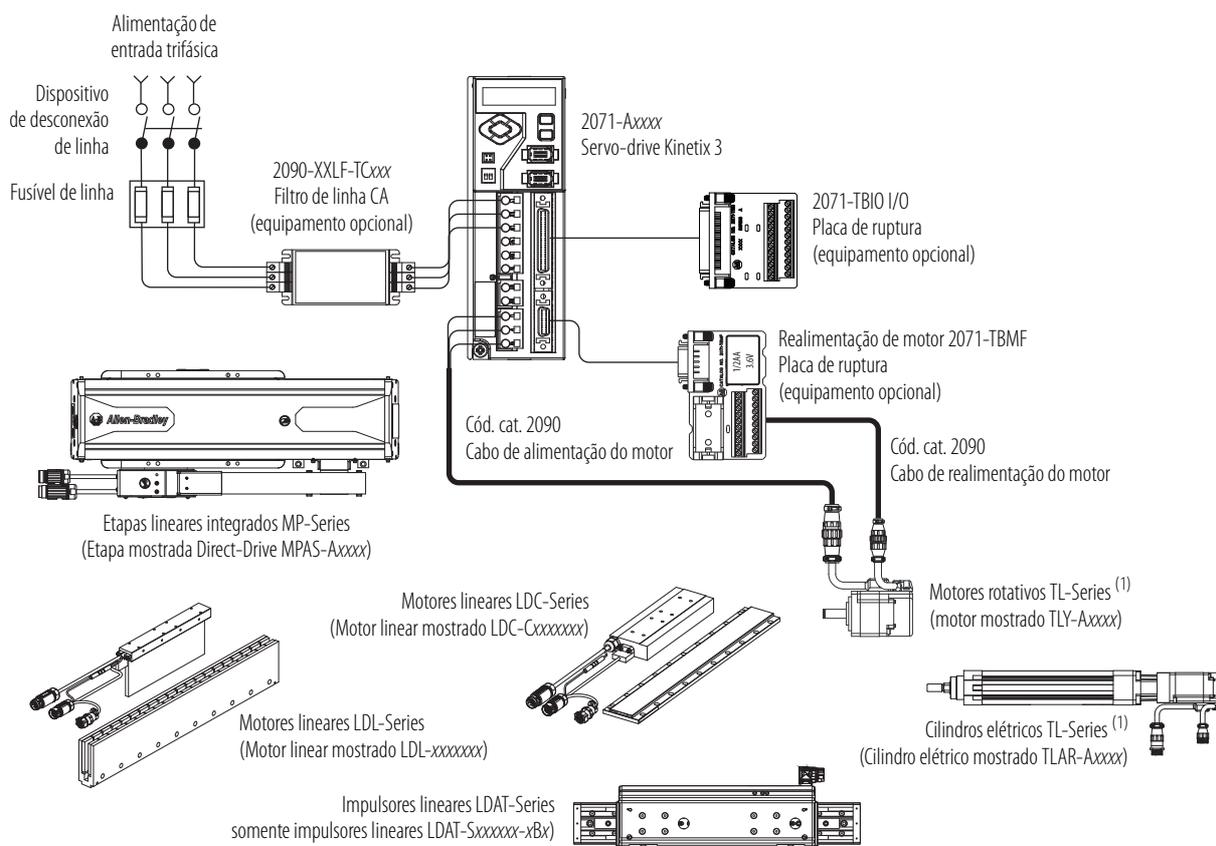
Cód. cat.	Tensão de entrada	Potência de saída contínua	Corrente de saída contínua A 0-pk
2071-AP0	240 Vca rms, monofásico	50 W	0,85
2071-AP1		100 W	1,56
2071-AP2		200 W	2,40
2071-AP4		400 W	4,67
2071-AP8	240 Vca rms, monofásico ou trifásico	800 W	7,07
2071-A10	240 Vca rms, trifásico	1,0 kW	9,90
2071-A15		1,5 kW	13,99

Para especificações de módulo de inversores Kinetix 3 não incluídas nesta publicação, consulte dos dados técnicos Kinetix Servo Drives, publicação [GMC-TD003](#).

## Configurações típicas de hardware

Estas configurações de hardware ilustram o uso típico de servo-drives, motores, atuadores, e acessórios de controle de movimento disponíveis para sistemas de acionamento Kinetix 3.

### Sistema de servo-drive Kinetix 3

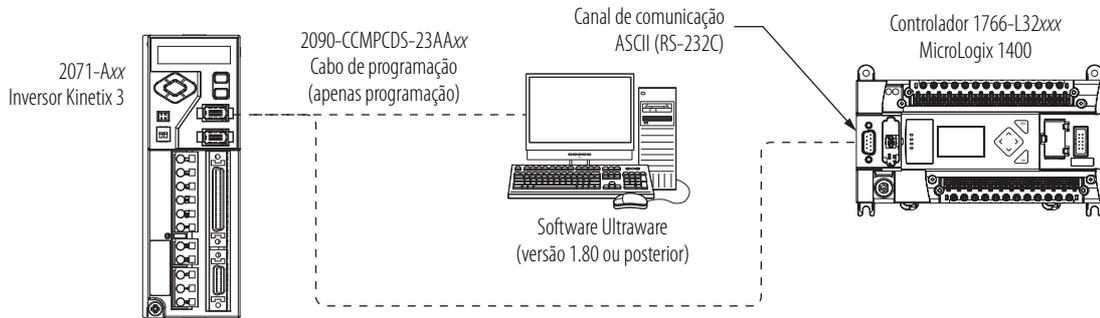


(1) Motores rotativos TL-Series (cód. cat. TL e TLY) e cilindros elétricos cód. cat. TLAR necessitam da placa de ruptura 2071-TBMF com bateria de lítio de 3,6 V (não incluída) para manter a referência de posição absoluta. Motores e atuadores compatíveis Kinetix 3 necessitam de placas de ruptura para conexões de realimentação de condução flying, mas não a bateria.

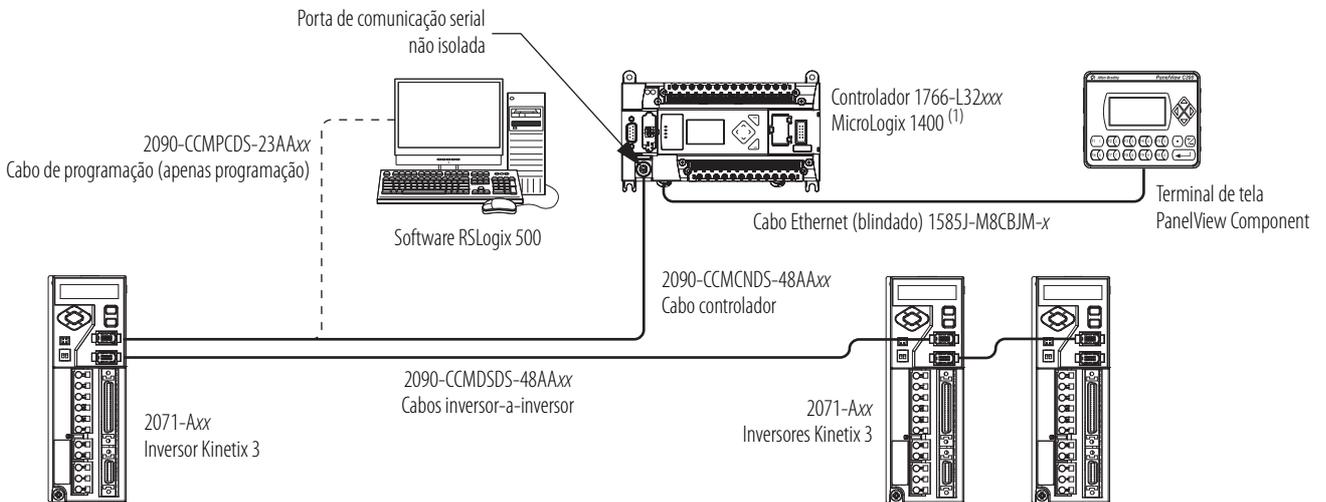
## Configurações de comunicação típica

Cabos seriais de configuração e controle cód. cat. 2090 estão disponíveis para programar o seu inversor e controlador.

### Configuração Kinetix 3 (controle ASCII)

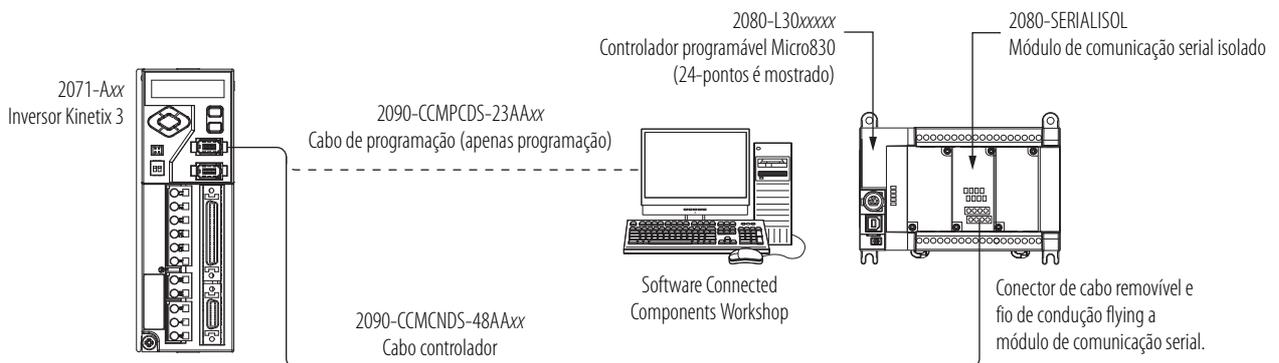


### Configuração Kinetix 3 (controle Modbus)



(1) Também pode ser o controlador MicroLogix 1100 (código de catálogo 1763-L16xxx).

### Configuração Kinetix 3 (módulo de comunicação 2080-SERIALISOL)



# Especificações de desempenho de controle de movimento rotativo

Estas famílias de motor rotativo são compatíveis com servo-drives Kinetix 3.

Família de motor rotativo	Página
TL-Series (cód. cat. TLY) motores de baixa inércia	160
TL-Series (cód. cat. TL) motores de baixa inércia	161

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 3 que incluem seleção de código de catálogo e curvas de torque/velocidade, consulte o guia de projeto de sistema de acionamento Kinetix 3, publicação [GMC-RM005](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de motor/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Desempenho de motor cód. cat. TLY Especificações com inversores Kinetix 3

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (sem freio)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
TLY-A120x	6000 <sup>(1)</sup>	1,03	0,181 (1,60)	2,50	0,36 (3,20)	0,086	2071-AP1
TLY-A130x		1,85	0,325 (2,88)	4,90	0,76 (6,70)	0,14	2071-AP1
TLY-A220x		3,50	0,836 (7,40)	7,90	1,48 (13,1)	0,35	2071-AP4
TLY-A230x		5,50	1,30 (11,5)	15,5	3,05 (27,0)	0,44	2071-AP4
TLY-A2540P	5000	10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,86	2071-AP8
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,95	2071-A10

(1) Aplica-se a motores T-H TLY-Axxx com realimentação incremental. Os motores P-B TLY-Axxx com encoders absolutos de alta resolução são classificados em 5.000 rpm.

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (freio)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
TLY-A120x	6000 <sup>(1)</sup>	0,93	0,163 (1,44)	2,50	0,36 (3,20)	0,077	2071-AP1
TLY-A130x		1,67	0,293 (2,59)	4,90	0,76 (6,70)	0,13	2071-AP1
TLY-A220x		3,15	0,757 (6,70)	7,90	1,48 (13,1)	0,24	2071-AP4
TLY-A230x		4,95	1,16 (10,3)	15,5	3,05 (27,0)	0,32	2071-AP4
TLY-A2540P	5000	10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,66	2071-AP8
TLY-A310M	4500	10,0	3,61 (31,9)	30,0	9,0 (79,6)	0,90	2071-A10

(1) Aplica-se a motores T-H TLY-Axxx com realimentação incremental. Os motores P-B TLY-Axxx com encoders absolutos de alta resolução são classificados em 5.000 rpm.

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de motor cód. cat. TL com inversores Kinetix 3

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (sem freio)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
TL-A120P	5000	1,03	0,181 (1,60)	2,50	0,36 (3,20)	0,086	2071-AP1
TL-A130P		1,85	0,325 (2,88)	4,90	0,76 (6,70)	0,14	2071-AP1
TL-A220P		3,50	0,836 (7,40)	7,90	1,48 (13,1)	0,35	2071-AP4
TL-A230P		5,50	1,30 (11,5)	15,5	3,05 (27,0)	0,44	2071-AP4
TL-A2540P		10,0	2,94 (26,0)	24,8	7,10 (63,0)	0,86	2071-AP8
TL-A410M	4500	15,5	5,42 (48,0)	43,4	13,0 (115,0)	2,0	2071-A15

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (freio)

Código de catálogo do motor	Velocidade, máx rpm	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Torque de travamento contínuo de sistema N·m (lb·pol)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Torque de travamento de pico do sistema N·m (lb·pol)	Saída classificada de motor kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
TL-A120P	5000	0,93	0,163 (1,44)	2,50	0,36 (3,20)	0,077	2071-AP1
TL-A130P		1,67	0,293 (2,59)	4,90	0,76 (6,70)	0,13	2071-AP1
TL-A220P		3,15	0,757 (6,70)	7,90	1,48 (13,10)	0,24	2071-AP4
TL-A230P		4,95	1,160 (10,30)	15,5	3,05 (27,0)	0,32	2071-AP4
TL-A2540P		10,0	2,940 (26,00)	24,8	7,10 (63,0)	0,66	2071-AP8
TL-A410M	4500	14,0	4,860 (43,0)	43,4	13,0 (115,0)	1,80	2071-A15

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de controle de movimento linear

Estas famílias de motor linear são compatíveis com servo-drives Kinetix 3.

Família de controle de movimento linear	Página
Impulsores lineares integrados LDAT-Series	162
Etapas lineares integradas de MP-Series (cód. cat. MPAS)	165
Cilindros elétricos TL-Series (cód. cat. TLAR)	165
Motores lineares com núcleo de ferro LDC-Series	166
Motores lineares sem ferro LDC-Series	167

Para combinações de sistema de acionamento Kinetix 3 que incluem seleção de código de catálogo e curvas de torque/velocidade, consulte o guia de projeto de sistema de acionamento Kinetix 3, publicação [GMC-RM005](#).

**IMPORTANTE** Estas combinações de sistema não incluem todas as combinações possíveis de atuador/inversor. Consulte o software Motion Analyzer para verificar a compatibilidade. O download está disponível em <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>.

## Especificações de desempenho de LDAT-Series com inversores Kinetix 3

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (frame 30)

Cód. cat. de impulsor linear	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 3 classe de 200 V
LDAT-S031010-DBx	2,4	4,8	81 (18)	12,2	168 (38)	0,20	2071-AP8
LDAT-S031020-DBx	3,1					0,25	
LDAT-S031030-DBx	3,5					0,29	
LDAT-S031040-DBx	3,8					0,31	
LDAT-S032010-DBx	3,1	7,4	126 (28)	24,3	336 (76)	0,44	2071-A10
LDAT-S032020-DBx	4,1					0,52	
LDAT-S032030-DBx	4,7					0,59	
LDAT-S032040-DBx	5,0					0,63	
LDAT-S032010-EBx	3,1	3,7	126 (28)	12,2	336 (76)	0,40	2071-AP8
LDAT-S032020-EBx	4,1					0,47	
LDAT-S032030-EBx	4,7					0,52	
LDAT-S032040-EBx	5,0					0,55	
LDAT-S033010-DBx	3,5	11,1	190 (43)	36,5	504 (113)	0,67	2071-A15
LDAT-S033020-DBx	4,7					0,88	
LDAT-S033030-DBx	5,0					0,95	
LDAT-S033040-DBx						0,95	
LDAT-S033010-EBx	3,5	3,7	190 (43)	12,2	504 (113)	0,55	2071-AP8
LDAT-S033020-EBx	4,4					0,65	
LDAT-S033030-EBx						0,65	
LDAT-S033040-EBx						0,65	

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

### Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (frame 50)

Cód. cat. de impulsor linear	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 3 classe de 200 V
LDAT-S051010-DBx	2,8	3,1	119 (27)	11,4	363 (82)	0,31	2071-AP4
LDAT-S051020-DBx	3,7					0,38	
LDAT-S051030-DBx	4,1					0,42	
LDAT-S051040-DBx	4,4					0,44	
LDAT-S051050-DBx	4,7					0,46	
LDAT-S052010-DBx	3,7	6,2	251 (56)	22,7	727 (163)	0,79	2071-AP8
LDAT-S052020-DBx	4,8					0,97	
LDAT-S052030-DBx	5,00					1,01	
LDAT-S052040-DBx						1,01	
LDAT-S052050-DBx	5,00	1,01					
LDAT-S052010-EBx a LDAT-S052050-EBx	2,6	3,1	251 (56)	11,4	727 (163)	0,50	2071-AP4

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (frame 50) (continua)**

Cód. cat. de impulsor linear	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 3 classe de 200 V
LDAT-S053010-DBx	4,1	9,4	378 (85)	34,2	1093 (246)	1,31	2071-A10
LDAT-S053020-DBx	5,0					1,53	
LDAT-S053030-DBx a LDAT-S053050-DBx	5,0					1,53	
LDAT-S053010-EBx a LDAT-S053050-EBx	1,7	3,1		11,4		0,47	2071-AP4
LDAT-S054010-DBx	4,4	12,4	509 (114)	45,5	1453 (327)	1,87	2071-A15
LDAT-S054020-DBx a LDAT-S054050-DBx	5,0					2,05	
LDAT-S054010-EBx a LDAT-S054050-EBx	2,6					6,2	22,7

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (frame 70)**

Cód. cat. de impulsor linear	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 3 classe de 200 V
LDAT-S072010-DBx a LDAT-S072070-DBx	3,5	6,0	364 (82)	22,0	1055 (237)	1,03	2071-AP8
LDAT-S072010-EBx a LDAT-S072070-EBx	1,7	3,0		11,0		0,47	2071-AP4
LDAT-S073010-DBx a LDAT-S073070-DBx	3,5	9,0	554 (125)	32,8	1576 (354)	1,57	2071-A10
LDAT-S073010-EBx a LDAT-S073070-EBx	1,2	3,0		10,9		0,41	2071-AP4
LDAT-S074010-DBx a LDAT-S074070-DBx	3,5	11,9	730 (164)	43,5	2088 (469)	2,08	2071-A15
LDAT-S074010-EBx a LDAT-S074070-EBx	1,8	6,0		21,7		0,95	2071-AP8
LDAT-S076010-EBx a LDAT-S076070-EBx	1,8	9,1	1122 (252)	33,2	3189 (717)	1,45	2071-A10

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (frame 100)**

Cód. cat. de impulsor linear	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 3 classe de 200 V
LDAT-S102010-DBx a LDAT-S102090-DBx	2,6	5,7	456 (103)	21,0	1289 (290)	0,96	2071-AP8
LDAT-S102010-EBx a LDAT-S102090-EBx	1,3	2,9		10,5		0,42	2071-AP4
LDAT-S103010-DBx a LDAT-S103090-DBx	2,7	8,6	702 (158)	31,5	1935 (435)	1,47	2071-A10
LDAT-S103010-EBx a LDAT-S103090-EBx	0,9	2,9		10,5	1388 (312)	0,30	2071-AP4
LDAT-S104010-DBx a LDAT-S104090-DBx	2,7	11,5	929 (209)	42,0	2578 (580)	2,07	2071-A15
LDAT-S104010-EBx a LDAT-S104090-EBx	1,3	5,7		21,0		0,86	2071-AP8
LDAT-S106010-EBx a LDAT-S106090-EBx	1,3	8,6	1403 (315)	31,5	3871 (870)	1,28	2071-A10

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

**Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (frame 150)**

Cód. cat. de impulsor linear	Velocidade, máx 230 Vca m/s	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada 230 Vca kW	Inversores Kinetix 3 classe de 200 V
LDAT-S152010-DBx a LDAT-S152090-DBx	1,8	5,3	643 (145)	19,5	1799 (404)	0,87	2071-AP8
LDAT-S152010-EBx a LDAT-S152090-EBx	0,9	2,7		9,8	1679 (377)	0,34	2071-AP4
LDAT-S153010-DBx a LDAT-S153090-DBx	1,8	8,0	978 (220)	29,1	2680 (602)	1,33	2071-A10
LDAT-S153010-EBx a LDAT-S153090-EBx	1,8	10,7	1306 (294)	39,1	3597 (809)	1,78	2071-AP4
LDAT-S154010-DBx a LDAT-S154090-DBx	0,9	5,3		19,5	3383 (761)	0,70	2071-A15
LDAT-S154010-EBx a LDAT-S154090-EBx	1,8	16,3	1997 (449)	59,4	5469 (1229)	2,71	2071-AP8
LDAT-S156010-EBx a LDAT-S156090-EBx	0,9	8,1		19,8	5110 (1149)	1,05	2071-A10

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. MPAS com inversores Kinetix 3

Cód. cat. de etapa linear	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N-m (lb-pol)	Potência nominal de saída do motor kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) <sup>(1)</sup>	5,3	105 (23,6)	15,8	359 (80,7)	0,32	2071-AP8
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4,7	83,0 (18,7)	14,2	312 (70,1)	0,29	
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7,0	189 (42,5)	18,5	456 (103)	0,53	
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6,3	159 (35,7)	16,7	399 (89,7)	0,48	
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6,7	285 (64,1)	18,3	680 (153)	0,77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6,1	245 (55,1)	16,5	601 (135)	0,69	

(1) Por causa do curso curto de muitas dessas etapas e da distância necessária para alcançar uma velocidade máxima de 5000 mm/s (200 pol./s), a velocidade máxima dessas etapas é frequentemente menor que 5000 mm/s (200 pol./s). Para saber a velocidade máxima de cada etapa linear de acordo com o comprimento de lançamento, consulte Specifications Technical Data, publicação [GMC-TD002](#).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho cód. cat. TLAR com inversores Kinetix 3

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (sem freio)

Cód. cat. de cilindro elétrico	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
TLAR-A1xxxB	150	1,36	240 (53,9)	1,79	300 (67,4)	0,036	2071-AP0
TLAR-A1xxxE	500	2,59	280 (62,9)	3,03	350 (78,7)	0,140	2071-AP2
TLAR-A2xxxC	250	3,03	420 (94,4)	3,41	525 (118)	0,105	2071-AP2
TLAR-A2xxxF	640	5,50	640 (144)	7,25	800 (180)	0,350	2071-AP4
TLAR-A3xxxE	500	10,0	2000 (450)	12,9	2500 (562)	0,930	2071-A10
TLAR-A3xxxH	1000		1300 (292)	17,2	1625 (365)		2071-A15

## Especificações de desempenho com inversores Kinetix 3 (freio)

Cód. cat. de cilindro elétrico	Velocidade, máx mm/s (pol/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Potência nominal de saída do motor kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
TLAR-A1xxxB	150	1,18	240 (53,9)	1,79	300 (67,4)	0,036	2071-AP0
TLAR-A1xxxE	500	2,24	280 (62,9)	3,03	350 (78,7)	0,140	2071-AP2
TLAR-A2xxxC	250	2,68	420 (94,4)	3,41	525 (118)	0,105	2071-AP2
TLAR-A2xxxF	640	4,95	640 (144)	7,25	800 (180)	0,350	2071-AP4
TLAR-A3xxxE	500	10,0	2000 (450)	12,9	2500 (562)	0,930	2071-A10
TLAR-A3xxxH	1000		1300 (292)	17,2	1625 (365)		2071-A15

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de LDC-Series com inversores Kinetix 3

Cód. cat. de motor linear	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema <sup>(1)</sup> A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema <sup>(1)</sup> N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada de motor linear kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
LDC-C030100-DHT	10,0 (32,8)	4,1 a 6,1	74 a 111 (17 a 25)	12,1	188 (42)	0,37 a 0,55	2071-AP4
LDC-C030200-DHT		8,1 a 12,2	148 a 222 (33 a 50)	24,3	375 (84)	0,74 a 1,11	2071-A10
LDC-C030200-EHT		4,1 a 6,1		12,1			2071-AP4
LDC-C050100-DHT	10,0 (32,8)	3,9 a 5,9	119 a 179 (27 a 40)	11,7	302 (68)	0,59 a 0,89	2071-AP4
LDC-C050200-DHT		7,9 a 11,8	240 a 359 (54 a 81)	23,3	600 (135)	1,20 a 1,79	2071-A10
LDC-C050200-EHT		3,9 a 5,9		11,6			2071-AP4
LDC-C050300-DHT		11,8 a 17,7	363 a 544 (82 a 122)	35,9	941 (212)	1,81 a 2,72	2071-A15
LDC-C050300-EHT		3,9 a 5,9		12,0			2071-AP4
LDC-C075200-DHT		10,0 (32,8)	7,7 a 11,5	348 a 523 (78 a 117)	22,9	882 (198)	1,74 a 2,61
LDC-C075200-EHT	3,8 a 5,7		11,5		2071-AP4		
LDC-C075300-DHT	11,5 a 17,2		523 a 784 (117 a 176)	35,6	1368 (308)	2,61 a 3,92	2071-A15
LDC-C075300-EHT	3,8 a 5,7			11,9			2071-AP4
LDC-C075400-DHT	15,3 a 23,0		697 a 1045 (157 a 235)	47,4	1824 (410)	3,48 a 5,22	2071-A15
LDC-C075400-EHT	7,7 a 11,5			23,7			2071-A10
LDC-C100300-DHT	10,0 (32,8)	11,1 a 16,7	674 a 1012 (152 a 227)	34,3	1767 (397)	3,37 a 5,06	2071-A15
LDC-C100300-EHT		3,7 a 5,6		11,4			2071-AP4
LDC-C100400-DHT		14,8 a 22,2	899 a 1349 (202 a 303)	45,7	2356 (530)	4,49 a 6,74	2071-A15
LDC-C100400-EHT		7,4 a 11,1		22,8			2071-A10
LDC-C100600-DHT		22,2 a 33,3	1349 a 2023 (303 a 455)	68,5	3534 (794)	6,74 a 10,11	2071-A15
LDC-C150400-DHT	10,0 (32,8)	14,1 a 21,1	1281 a 1922 (288 a 432)	45,2	3498 (786)	6,40 a 9,61	2071-A10
LDC-C150400-EHT							2071-A15
LDC-C150600-DHT		21,1 a 31,7	1922 a 2882 (432 a 648)	67,8	5246 (1179)	9,61 a 14,41	2071-A15

(1) Os valores representam a faixa entre sem resfriamento (valor baixo) e resfriamento por água (valor alto).

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

## Especificações de desempenho de LDL-Series com inversores Kinetix 3

Cód. cat. de motor linear	Velocidade, máx m/s (pés/s)	Corrente de travamento contínua de sistema A 0-pk	Força de travamento contínua do sistema N (lb)	Corrente de travamento de pico de sistema A 0-pk	Força de travamento de pico de sistema N (lb)	Saída classificada de motor linear kW	Kinetix 3 Inversores da série 200 V
LDL-N030120-DHT	10,0 (32,8)	3,0	63 (14)	9,9	209 (47)	0,31	2071-AP4
LDL-N030240-DHT		6,0	126 (28)	19,9	417 (94)	0,63	2071-AP8
LDL-N030240-EHT		3,0		9,9			2071-AP4
LDL-T030120-DHT		3,0	72 (16)	9,9	239 (54)	0,36	2071-AP4
LDL-T030240-DHT		6,0	144 (32)	19,9	479 (108)	0,72	2071-AP8
LDL-T030240-EHT		3,0		9,9			2071-AP4
LDL-N050120-DHT	10,0 (32,8)	2,7	96 (22)	9,1	317 (71)	0,48	2071-AP4
LDL-N050240-DHT		5,5	191 (43)	18,1	635 (143)	0,95	2071-AP8
LDL-N050240-EHT		2,7		9,1			2071-AP4
LDL-N050360-DHT		8,2	287 (65)	27,2	952 (214)	1,43	2071-A10
LDL-N050360-EHT		2,7		9,1			2071-AP4
LDL-N050480-DHT		10,9	383 (86)	36,3	1269 (285)	1,91	2071-A15
LDL-N050480-EHT		5,5		18,1			2071-AP8
LDL-T050120-DHT		2,7	110 (25)	9,1	364 (82)	0,55	2071-AP4
LDL-T050240-DHT		5,5	220 (49)	18,1	728 (164)	1,10	2071-AP8
LDL-T050240-EHT		2,7		9,1			2071-AP4
LDL-T050360-DHT		8,2	329 (74)	27,2	1093 (246)	1,64	2071-A10
LDL-T050480-DHT		10,9	439 (99)	36,3	1457 (327)	2,19	2071-A15
LDL-T050480-EHT		5,5		18,1			2071-AP8
LDL-N075480-DHT		10,0 (32,8)	9,9	519 (117)	32,8	1723 (387)	2,59
LDL-N075480-EHT	4,9		16,4		2071-AP8		
LDL-T075480-DHT	9,9		596 (134)	32,8	1977 (444)	2,98	2071-A15
LDL-T075480-EHT	4,9			16,4			2071-AP8

Os dados de especificação de desempenho e curvas refletem um desempenho nominal de sistema de um sistema típico com motor a 40 °C (104 °F) e inversor a 50 °C (122 °F) e tensão de linha classificada. Para mais informações sobre as condições ambientais e de linha, consulte o software Motion Analyzer.

Observações:

Observações:

Observações:



Allen-Bradley, CompactLogix, ControlLogix, Encompass, Guard I/O, GuardLogix, HPK-Series, Integrated Architecture, Kinetix, LDC-Series, LDL-Series, LISTEN. THINK. SOLVE., Logix5000, Micro800, Micro830, Micro850, MicroLogix, MP-Series, On-Machine, PanelView, POINT I/O, PowerFlex, RDD-Series, RSLogix, TL-Series, Rockwell Software, Rockwell Automation, Stratix 2000, Stratix 5700, Studio 5000, Studio 5000 Logix Designer e Ultra são marcas comerciais da Rockwell Automation, Inc.

As marcas comerciais que não pertencem à Rockwell Automation são propriedade de suas respectivas companhias.

**[www.rockwellautomation.com](http://www.rockwellautomation.com)**

---

**Sede Mundial para Soluções de Potência, Controle e Informação**

Américas: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 USA, Tel: (1) 414.382.2000, Fax: (1) 414.382.4444

Europa/Oriente Médio/África: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleetlaan 12a, 1831 Diegem, Bélgica, Tel: (32) 2 663 0600, Fax: (32) 2 663 0640

Ásia-Pacífico: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Tel: (852) 2887 4788, Fax: (852) 2508 1846

Brasil: Rockwell Automation do Brasil Ltda., Rua Comendador Souza, 194-Água Branca, 05037-900, São Paulo, SP, Tel: (55) 11.3618.8800, Fax: (55) 11.3618.8887, [www.rockwellautomation.com.br](http://www.rockwellautomation.com.br)

Portugal: Rockwell Automation, Tagus Park, Edifício Inovação II, n 314, 2784-521 Porto Salvo, Tel.: (351) 21.422.55.00, Fax: (351) 21.422.55.28, [www.rockwellautomation.com.pt](http://www.rockwellautomation.com.pt)