

IMA

INTEGRIERTER SERVOANTRIEB

ENDURANCE TECHNOLOGYSM

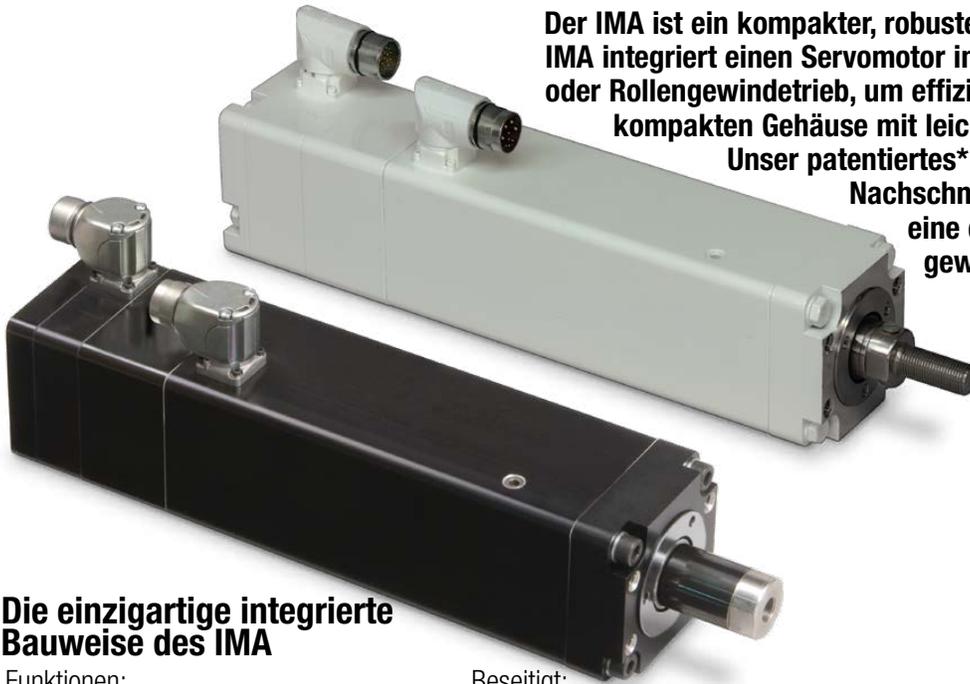
A Tolomatic Design PrincipleSM

Patentiert



LINEARE LÖSUNGEN – LEICHT GEMACHT

Der dauerhafteste integrierte Servoantrieb auf dem Markt!



Der IMA ist ein kompakter, robuster Servoantrieb mit hoher Kraft. IMA integriert einen Servomotor in einen Antrieb mit Kugel- oder Rollengewindetrieb, um effiziente hohe Kraft in einem kompakten Gehäuse mit leichter Bauweise zu bieten. Unser patentiertes* Design erlaubt einfache Nachschmierung ohne Demontage, um eine extrem lange Lebensdauer zu gewährleisten.

*US-PATENTNR. 8,196,484

Die einzigartige integrierte Bauweise des IMA

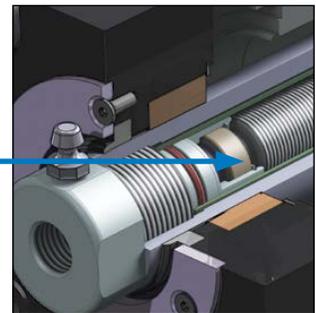
Funktionen:

- Kompakte, leichte Bauweise
- Lange Lebensdauer
- Hohe Kraft
- Hohe Platzierungsgenauigkeit
- Hohe Effizienz
- Bewährte Leistung
- Einstufungen für extreme Umgebungen
- Kompatibilität
- Geringe Trägheit

Beseitigt:

- Kuppler
- Adapter
- Riemen
- Getriebe
- Unnötige Montagearbeit
- Druckluft- oder Wasserkühlung
- Hydrauliksysteme
- Pneumatiksysteme

PATENTIERTES
ABSCHMIERSYSTEM
VERLÄNGERT
LEBENSDAUER DES
GEWINDES



ELEKTRISCHE SCHUBSTANGEN-ANTRIEBE VON TOLOMATIC

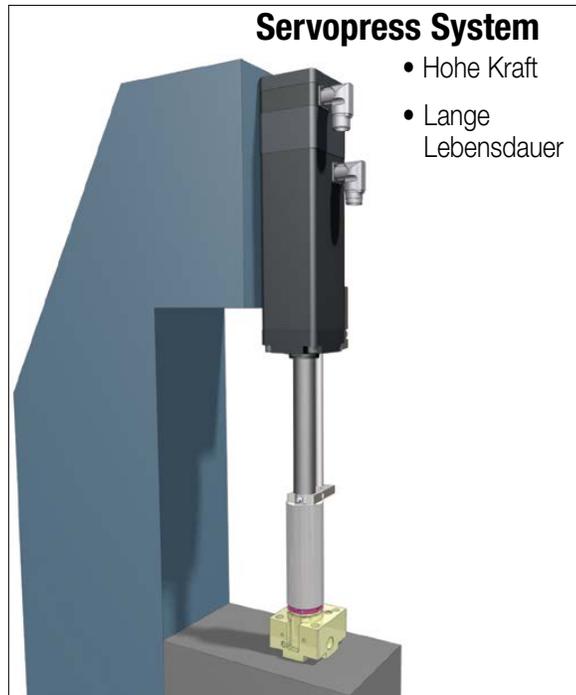
	ERD	RSH	RSA	RSX	GSA	Kombinierter Aktuator & Motor	
						IMA	IMAS
	Kostengünstiger Elektrozyylinder	Hygienischer Elektrozyylinder	Hohe Kraft Elektrozyylinder	Extreme Kraft Elektrozyylinder	Geführter Elektrozyylinder	Integrierter Servoantrieb	Hygienischer Integrierter Servoantrieb
Schub bis zu	2 kN	35 kN	58 kN	294 kN	18 kN	36 kN	11 kN
Geschwindigkeit bis zu	1,0 m/Sek	0,5 m/Sek	3,1 m/Sek	0,8 m/Sek	3,1 m/Sek	1,3 m/Sek	0,5 m/Sek
Hublänge bis zu:	0,6 m	1,2 m	1,5 m	1,5 m	0,9 m	0,5 m	0,5 m
Gewinde-/ Muttertyp	Trapez, Kugel	Kugel, Rolle	Trapez, Kugel, Rolle	Kugel, Rolle	Trapez, Kugel, Rolle	Kugel, Rolle	Kugel, Rolle

Für vollständige Informationen siehe www.tolomatic.com oder Literaturnummer:

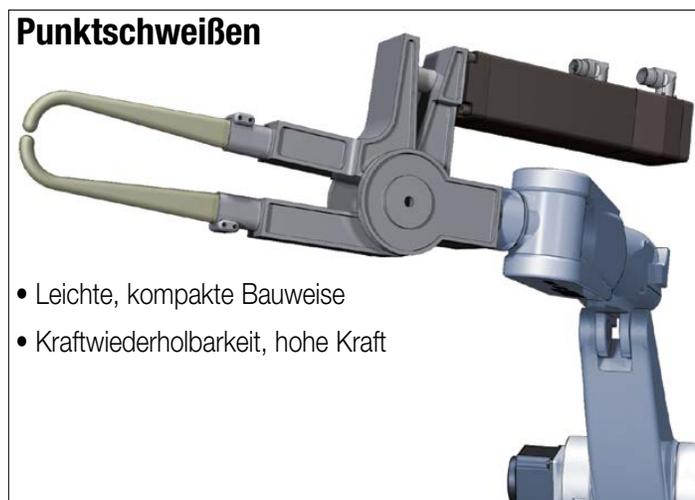
Literaturnummer: 2190-4013 (DE) 2100-4010 3600-4237 (DE) 2171-4004 (DE) 3600-4235 (DE) 2700-4009 (DE) 2700-4014

(Nicht alle Modelle verfügen über die angegebenen Maximalwerte, d. h.: Maximaler Schub ist bei maximaler Geschwindigkeit eventuell nicht verfügbar)

IMA-Anwendungen



INHALT	
Was ist IMA?	2
IMA-Anwendungen	3
IMA-Funktionen	4
IMA-Spezifikationen und Leistung	6-10
IMA-Abmessungen	11-14
Anwendungsdaten-arbeitsblatt	17
Auswahlrichtlinien	16
Bestellung	19



Weitere Anwendungen:

- Raumfahrt
- Animation
- Montage
- Automatische Montage
- Automatische Werkzeugwechsel
- Automobil
- Einspannen
- Umformen
- Förderbänder
- Zyklustests
- Füller
- Former
- Hydraulisches Filtern
- Laserplatzierung
- Werkzeugmaschinen
- Materialhandhabungssysteme
- Medizinische Geräte
- Militär
- Formung
- Bewegungssimulatoren
- Türen öffnen/schließen
- Verpackungsanlagen
- Einspannen von Teilen
- Hebehilfen
- Aufnehmen und platzieren
- Pneumatisches Filtern
- Präzisionsschleifen
- Produkttestsimulationen
- Nieten/Befestigen/Verbinden
- Robotergreifarme
- Sägewerkzeugausrüstung
- Halbleiter
- Stanzen
- Tischplatzierung
- Zugkraftregelung
- Prüfstände
- Rohrbiegen
- Volumetrische Pumpen
- Wasserstrahlregelung
- Wellenerzeugung
- Bahnführung
- Schweißen
- Drahtwicklung

IMA INTEGRIERTER SERVOANTRIEB

ENDURANCE TECHNOLOGYSM

A Tolomatic Design Principle

Der IMA ist ein kompakter, robuster Servoantrieb mit hoher Kraft und Schutzart IP65. Der IMA integriert einen Servomotor in einen Antrieb mit Kugel- oder Planetenrollengewindetrieb, um effiziente hohe Kraft in ein kompaktes Gehäuse mit leichter Bauweise zu bieten. Unser patentiertes Design erlaubt einfache Nachschmierung ohne Demontage, um eine extrem lange Lebensdauer zu gewährleisten. Eingebaut in Hublängen bis zu 450 mm mit Gewindetechnologie Ihrer Wahl.

Endurance Technology-Produkte sind für höchste Haltbarkeit für eine lange Lebensdauer ausgelegt.

Tolomatic... MAXIMALE HALTBARKEIT
EXCELLENCE IN MOTION

KOMPATIBILITÄT MIT ROBOTER & ANTRIEBSSTEUERUNG

- Feedbackgeber, Steckverbindungen und Kabel kompatibel mit den folgenden Robotern & Antriebssteuerungen sind erhältlich:
 - ABB Robot* • Nidec/Control Techniques FM & NT • Nachi Robot*
 - Aerotech BM* • Fanuc Robot* • Omron*
 - Allen Bradley MP & VP • Kawasaki Robot* • Parker MPP*
 - B&R 8LS* • Kollmorgen AKM* • Schneider Electric SH*
 - Baldor BSM • Kuka Robot* • SEW CMP*
 - Beckhoff AM8* • Lenze MCA • Siemens 1F*
 - Bosch Rexroth MSK • Motoman / Yaskawa Robot* • Stober*
- *Wenden Sie sich an Tolomatic für Vorlaufzeit
- Tolomatic standard connector, wiring and flying lead cable can be used to integrate with servo drive manufacturers such as:
 - AMC •Copley •Elmo •+ Others
 - STAGGERED CONNECTORS for convenient installation

VIelfÄLTIGE GEWINDETECHNOLOGIEN

ZUR AUSWAHL STEHEN:

- Kugelgewinde bieten Effizienz zu kostengünstigem Preis
- Planeten-Rollengewinde bieten die höchst erzielbaren Werte für Schubkraft und Lebensdauer



HOHE PLATZIERUNGSGENAUIGKEIT

MAX. GEWINDEGENAUIGKEIT

Rollengewinde ± 0,0102 mm/300 mm
Kugelgewinde ± 0,023 mm/300 mm

AUSTAUSCHBARER STANGENABSTREIFER

Verhindert das Eindringen von Verunreinigungen in den Antrieb und erhöht so die Lebensdauer

INTERNE STOSSDÄMPFER

Stoßdämpfer schützen das Gewinde- und Mutternsystem vor Beschädigung beim Hubanschlag

KEGELSCHMIERNIPPEL

- Abschmiersystem verlängert die Lebensdauer der Spindel
- Einfache Abschmierung ohne Demontage (IMA22 ist lebenslanglich geschmiert und enthält keinen Kegelschmiernippel)

INTEGRIERTE BEFESTIGUNGSMÖGLICHKEIT

Vier metrische Gewindebohrungen an der Vorderseite erlauben die direkte Montage oder die zusätzliche Ausrüstung mit kundenspezifischen Optionen

SCHUBSTANGENKOPF MIT INNENGEWINDE

- Korrosionsbeständige Konstruktion verzinkter Stahllegierung
- gemeinsame Schnittstelle für vielfältige Stangenkopf-Lösungen

SCHUBSTANGE

- Stahl-Schubstange ermöglicht Anwendungen mit extrem hoher Kraft
- Salzbad-Nitrierbehandlung sorgt für ausgezeichnete Korrosionsbeständigkeit, Oberflächenhärte und Resistenz gegen das Anhaften von Schweißschlacke, Wasser oder anderen potenziellen Verunreinigungen

GEWICHTSPARENDE ALUMINIUM-KONSTRUKTION

Schwarz eloxiertes Aluminium-Profil für optimale Steifigkeit und Festigkeit

GLATTE GEHÄUSEKONSTRUKTION

Beseitigt mögliche Sammelpunkte für Verunreinigungen

HOCHAUFLÖSENDES FEEDBACK

ZUR AUSWAHL STEHEN:

- Inkremental Drehgeber
- Multiturn-Absolutwertgeber, Hiperface, Hiperface DSL, EnDat 2.2
- Resolver

HOCHDRUCKLAGER

verleiht der Gewindestange stabilen Halt und schützt die Feedback-Einrichtung vor linearen Kräften

MEHRERE MOTORWICKLUNGEN

ZUR AUSWAHL STEHEN:

- Direkt in das Antriebsgehäuse eingegossene Wicklungen mit einer Nennleistung von 230 V oder 460 V
- Schräge Motorwicklungen ermöglichen minimal Drehmomentwelligkeit und gleichmäßige lineare Bewegung
- Integrierter Temperaturschalter zum Überhitzungsschutz
- 1-Reihen-Motor (MV21-230 V & MV41-460 V) verfügbar für den IMA22 & IMA33, erlaubt Hübe zwischen 76 und 152 mm und liefert die Schubkraft, die für viele Anwendungen erforderlich ist, in einer kompakten, leichteren Packung

OPTIONEN (WEITERE IMA-OPTIONEN FINDEN SIE IM ERWEITERTEN IMA-KATALOG)

BEFESTIGUNG

- Vorderseite - Standard
- Seitenbefestigungslöcher, 2 Seiten & unten (kein Foto)
- Befestigungsplatten
- Hintere Gabel
- Frontflansch
- Zapfen, hinten oder vorne

STANGENKOPF

- Innengewinde - Standard
- Außengewinde
- Gabel
- Gelenkkopf
- Richtschloss

BREMSE

- 24-V-Federbefestigung / elektronische Lösung

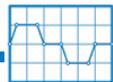
KABEL

- Signalkabel (5 & 10 m)
- Netzkabel (5 & 10 m)

IP67 • Zum Schutz vor Eindringen von Wasser und Staub

- Verdrehgicherung





Technische Daten – Leistung und Mechanik:

Serie	Mutter/Gewinde	Gewindesteigung	Statorreihen ¹	Dauerkraft		Dynamische Iratzahl (1 Mio Umdr)	Lead Accuracy	Maximal-Geschwindigkeit	Grundträgheit ²	Trägheit pro Hubeinheit	Losbrechmoment	Nominale Rücktriebskraft ³
				kN	kN							
		mm				kN	mm/300mm	mm/sek	kg-cm ²	kg-cm ² / mm	N-m	N
IMA22	BN05	5	1	0,89	1,45	5,74	0,052	356	0,897	0,0036	0,34	218
			3	1,45	1,45			356	1,482			
	BN10	10	1	0,45	1,36	4,40	0,052	711	0,901	0,0029	0,34	109
			3	0,80	1,45			711	1,487			
IMA33	BN05	5	1	1,62	4,45	8,72	0,052	305	2,723	0,0078	0,54	347
			3	4,00	4,45			292	4,825			
	BN10	10	1	0,81	2,44	5,43	0,052	610	2,737	0,0093	0,54	173
			3	2,00	4,00			584	4,838			
	BN20	20	1	0,41	1,23	11,39	0,100	1.217	2,908	0,0359	0,54	89
			3	1,00	3,00			1.167	5,010			
	RN04	4	1	2,00	6,01	41,10	0,010	244	2,727	0,0103	0,60	434
			3	4,76	11,12			234	4,829			
	RN05	5	1	1,56	4,67	45,82	0,010	305	2,729	0,0105	0,60	347
			3	3,78	11,34			292	4,831			
	RN10	10	1	0,78	2,34	45,82	0,010	610	2,747	0,0121	0,60	173
			3	1,89	5,69			584	4,848			
IMA44	BN05	5	3	7,78	10,45	17,97	0,023	267	9,689	0,0530	0,63	405
	BN10	10	3	3,89	11,03	15,03	0,023	533	9,719	0,0549	0,63	205
	BN25	25	3	1,56	4,67	11,30	0,100	1.334	9,933	0,0683	0,63	80
	RN04	4	3	9,34	18,46	56,94	0,010	234	9,609	0,0285	0,70	507
	RN05	5	3	7,34	17,13	56,94	0,010	292	9,614	0,0288	0,70	405
	RN10	10	3	3,67	11,03	56,94	0,010	584	9,648	0,0309	0,70	205
IMA55	BN05	5	3	13,12	17,39	29,89	0,023	167	75,240	0,4462	1,06	681
	BN10	10	3	6,58	16,41	33,27	0,023	333	75,340	0,4501	1,06	343
	BN20	20	3	3,28	8,23	24,60	0,023	667	75,720	0,4664	1,06	169
	RN05	5	3	12,23	35,81	106,31	0,010	201	74,720	0,3234	1,16	676
	RN10	10	3	6,14	17,93	106,31	0,010	399	74,830	0,3279	1,16	338



Leistungsdaten wurden mithilfe einer Befestigungsplatte mit Aluminiumoberfläche validiert:

IMA22 209,55 mm x 177,8 mm x 17,8 mm;

IMA33 209,55 mm x 177,8 mm x 17,8 mm;

IMA44 228,6 mm x 228,6 mm x 17,8 mm;

IMA55 228,6 mm x 228,6 mm x 25,4 mm;

Umgebungstemp. = 25 °C;
Elevation < 1,000 m;

Antriebsspezifikationen:
Sinusförmige Kommutation und PWM-Stromquelle

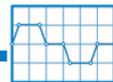
¹1-Reihen-Windung MV21 / 41
²3-Reihen-Windung MV23 / 43

²Angegebener Wert steht für einen Null-Hub-Antrieb † Noch nicht festgelegt, besuchen Sie für aktuelle Informationen www.tolomatic.com

³Bei vertikalen Anwendungen benötigt ein unbetriebener IMA eine Bremse, um die Position zu halten, wenn die Kraft auf dem Antrieb diesen Wert übersteigt

Nur Referenz

Die Rückstellkraft unterliegt während der gesamten Lebensdauer des Aktuators Veränderungen, die auf mechanische Einlaufvorgänge, Umgebungstemperaturen und Schwankungen im Arbeitszyklus zurückzuführen sind.



Technische Daten – Leistung und Mechanik:

		IMA22 (1 Reihen, MV21/41)	IMA22 (3 Reihen, MV23/43)	IMA33 (1 Reihen, MV21/41)	IMA33 (3 Reihen, MV23/43)	IMA44	IMA55
Vorderseite	mm	63,5	63,5	83	83	110	142
Hub	mm	76,2 to 304,8	152,4 to 304,8	76,2 to 457,2	152,4 to 457,2	152,4 to 457,2	152,4 to 457,2
**Grundgewicht	kg	2,4	2,9	5,2	6,4	13	24,8
Gewicht pro Hubeinheit	kg/mm	0,0073	0,0073	0,0118	0,0118	0,0197	0,03771
Gewinde- steigungs- genauigkeit	BN	mm/300 = 0,051 (0,1016 mm/300 für IMA33BN20 und IMA44BN25)					
	RN	mm/300 = 0,010					
Gewinde- steigungsspiel	BN	mm = 0,1					
	RN	mm = 0,051					
Temp-Bereich	°C	Standard: 10 bis 40 Erweiterter Temp.-Bereich: -20 bis 60 (Wenden Sie sich an Tolomatic bei Temperaturanforderungen in dem erweiterten Temp.-Bereich)					
Gehäuseschutzart		Standard IP65, Optional IP67 (Statisch)					
Rel, Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)		5 to 90%					
Schock		20 G Spitze, 6 ms Dauer					
Vibration		2,5g 30,,,2,000 Hz					

*Bei vertikalen Anwendungen benötigt ein unbetriebener IMA eine Bremse, um die Position zu halten, wenn die Kraft auf dem Antrieb diesen Wert übersteigt

**Angegebener Wert steht für einen Null-Hub-Antrieb

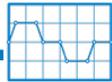
Motor Specifications:

		IMA22				IMA33				IMA44		IMA55	
		MV21	MV41	MV23	MV43	MV21	MV41	MV23	MV43	MV23	MV43	MV23	MV43
Windung/Motorspannung		MV21	MV41	MV23	MV43	MV21	MV41	MV23	MV43	MV23	MV43	MV23	MV43
Drehmoment- Konstante (Kt)	N-m/A Peak	0,37	0,74	0,49	0,93	0,61	1,21	0,62	1,21	0,61	1,20	0,76	1,51
Spannungskon- stante (Ke)	V/Krpm Peak	51,0	102,0	61,0	122,0	81,0	160,0	79,8	154,0	78,1	153,1	100,0	201,0
Dauerstill- standsmoment	N-m	0,85		1,50		1,80		4,40		8,50		12,70	
Dauerstill- standsstrom	A _{RMS}	1,60	0,80	2,20	1,15	2,10	1,10	5,00	2,50	9,70	5,00	11,80	5,90
Spitzenmoment	N-m	2,54		4,50		5,40		13,20		25,40		38,00	
Spitzenstrom	A _{RMS}	4,8	2,4	6,6	3,5	6,3	3,3	15,0	7,5	29,1	15,0	29,5	14,8
Widerstand	Ohms	18,10	72,40	7,10	28,30	10,00	40,10	2,07	8,30	0,58	2,32	0,57	2,93
Induktivität	mH	10,7	42,0	4,5	18,0	13,6	54,1	3,8	15,0	2,8	11,5	1,4	5,8
Busspannung	V _{RMS}	230	460	230	460	230	460	230	460	230	460	230	460
Drehzahl bei Nennspannung	U/min	4.264				3.650		3.500		3.500		2.400	

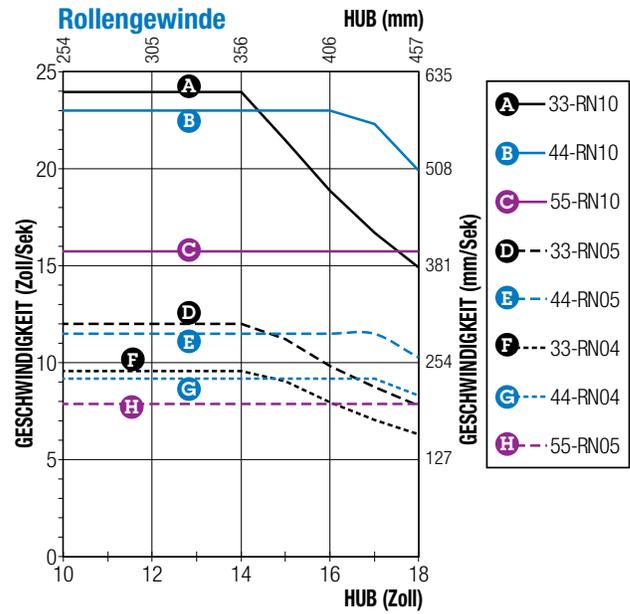
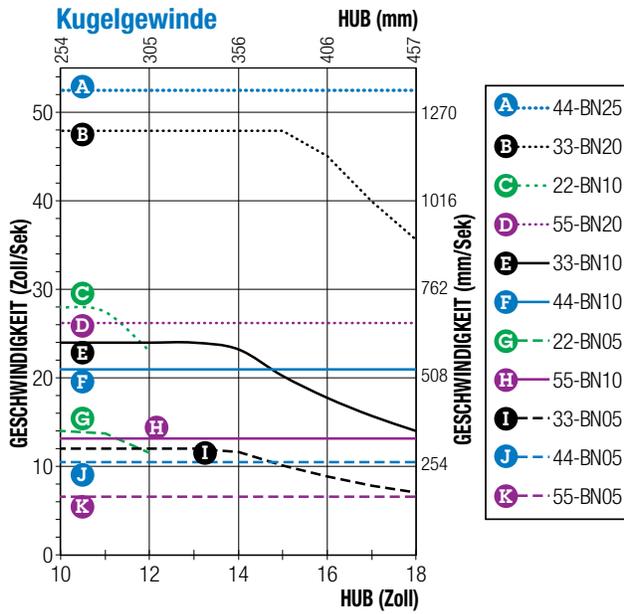
RoHS-konforme Komponenten;



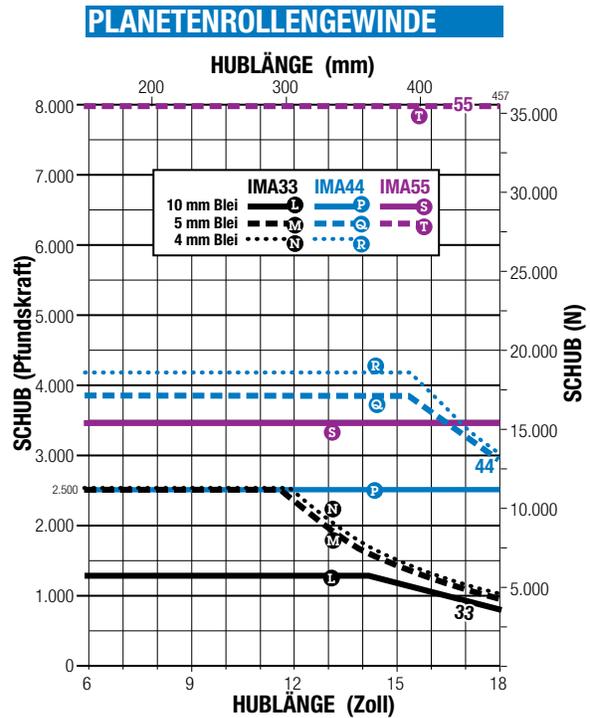
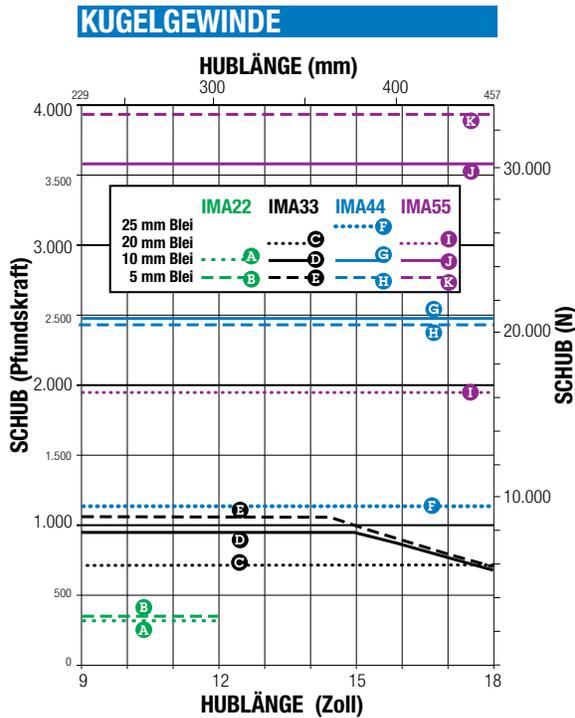
Leistungsdaten wurden mithilfe einer Befestigungsplatte mit Aluminiumoberfläche validiert: IMA22/33 209,55 mm x 177,8 mm x 17,8 mm;
 IMA44 228,6 mm x 228,6 mm x 17,8 mm; IMA55 228,6 mm x 228,6 mm x 25,4 mm; Umgebungstemperatur = 25 °C; Elevation < 1.000 m;
 Antriebsspezifikationen: Sinusförmige Kommutation und PWM-Stromquelle



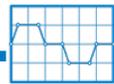
KRITISCHE GESCHWINDIGKEIT



ROLLENGETRIEBE-KNICKBELASTUNG



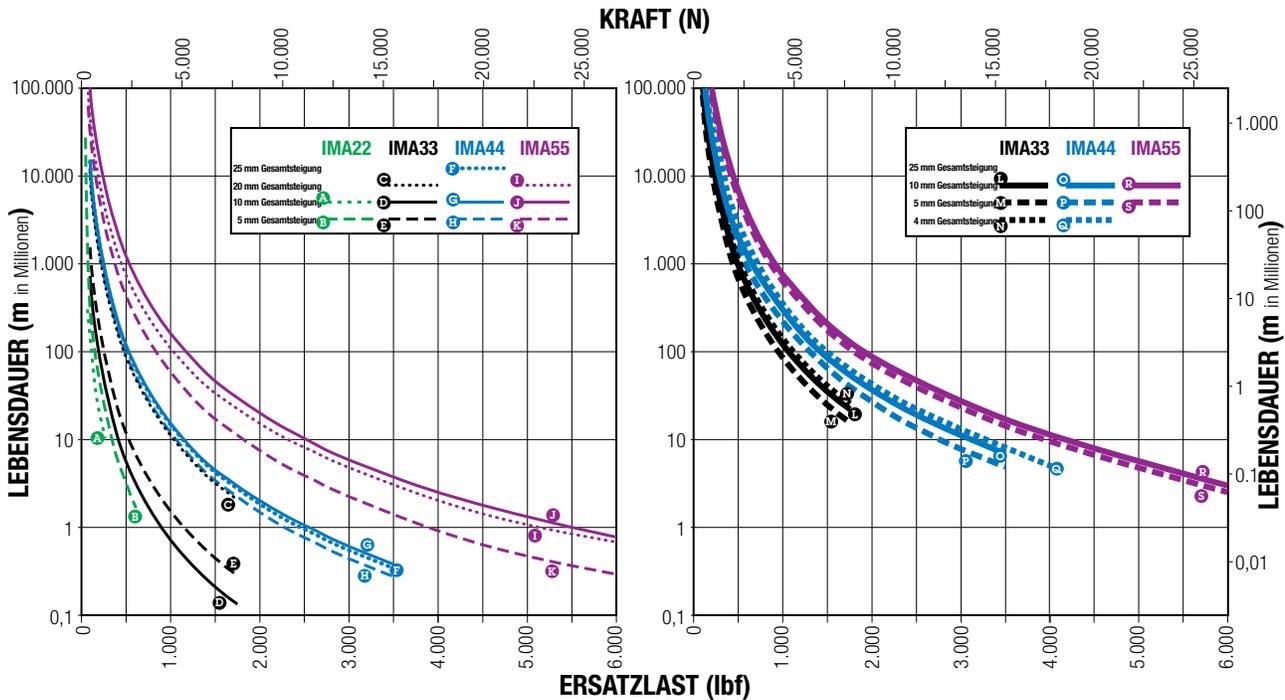
Alle Kurven stellen korrekt geschmierte und gewartete Antriebe dar.



LEBENSDAUER

KUGELGEWINDE

PLANETENROLLENGEWINDE



Alle Kurven stellen korrekt geschmierte und gewartete Antriebe dar.

HINWEIS: Die L_{10} erwartete Lebensdauer eines Kugelgewinde-Linearantriebs wird ausgedrückt als der lineare Bewegungsabstand, den 90 % des korrekt gewarteten hergestellten Kugelgewindes erfüllen oder überbieten. Dies ist keine Garantie und diese Grafik sollte ausschließlich zur Schätzung verwendet werden.

Die zugrunde gelegte Formel, die diesen Wert definiert, ist:

$$L_{10} = \left(\frac{C}{P_e} \right)^3 \cdot \ell \equiv$$

L_{10} Lebensdauer in Millionen Einheiten (Zoll oder mm), wobei:

- C** = Dynamische Nennlast (lbf) oder (N)
- P_e** = Ersatzlast (lbf) oder (N) ist die Last konstant bei allen Bewegungen, dann: tatsächliche Last = Ersatzlast
- ℓ** = Gewindesteigung (Zoll/Umdr.) (mm/Umdr.)

Verwenden Sie die Berechnung „Ersatzlast“ unten, wenn die Last während des gesamten Hubs nicht konstant ist. Verwenden Sie in Fällen, bei denen nur geringe Variationen der Last auftreten, die größte Last für die Berechnungen der Lebensdauer.

Wobei:

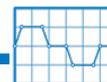
$$P_e = \sqrt[3]{\frac{L_1(P_1)^3 + L_2(P_2)^3 + L_3(P_3)^3 + L_n(P_n)^3}{L}}$$

P_e = Ersatzlast (lbf) oder (N)

P_n = Jede Schrittweite bei unterschiedlicher Last (lbf) oder (N)

L = Pro Zyklus zurückgelegte Gesamtdistanz (Hub ausfahren + zurückholen) [$L = L_1 + L_2 + L_3 + L_n$]

L_n = Jede Schrittweite des Hubs bei unterschiedlicher Last (Zoll) oder (mm)



NACHSCHMIERUNG EMPFEHLUNG:

IMA33, IMA44, IMA55: IMA Die Anforderungen an die Schmierung elektrischer Stellantriebe hängen vom Bewegungszyklus (Geschwindigkeit, Kraft, Arbeitszyklus), der Art der Anwendung, der Umgebungstemperatur, der Umgebung und verschiedenen anderen Faktoren ab.

Für viele allgemeine Anwendungen gelten Tolomatic-Kugelumlaufspindel-Stellantriebe normalerweise als geschmiert, sofern nicht anders angegeben, wie z. B. die mit einer Nachschmierfunktion ausgestatteten Stellgliedmodelle. Für Rollen- oder Kugelumlaufspindel-Stellantriebe, die mit einer Nachschmierfunktion ausgestattet sind, empfiehlt Tolomatic, den Stellantrieb mindestens einmal pro Jahr oder alle 1.000.000 Zyklen neu zu schmieren, je nachdem, was zuerst eintritt, um die Lebensdauer zu maximieren. Für anspruchsvollere Anwendungen

wie Pressen, Hochfrequenzanwendungen oder andere hoch beanspruchte Anwendungen variiert das Nachschmierintervall für diese Stellglieder und muss häufiger sein. Bei diesen anspruchsvollen Anwendungen wird empfohlen, alle 5.000 Betriebszyklen mindestens fünf volle Hubbewegungen auszuführen (oder, wenn möglich, häufiger), um das Fett im Stellglied wieder zu verteilen.

- Nachschmieren mit Schmierfett Nr. 2744-9099 von Tolomatic in die Schmiervorrichtung am Stangenkopf.

	Menge	
IMA33	2.5 + [0.010 x L]	g
IMA44	4.8 + [0.010 x L]	g
IMA55	6.6 + [0.019 x L]	g

L = Schlaganlänge (mm)

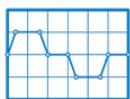
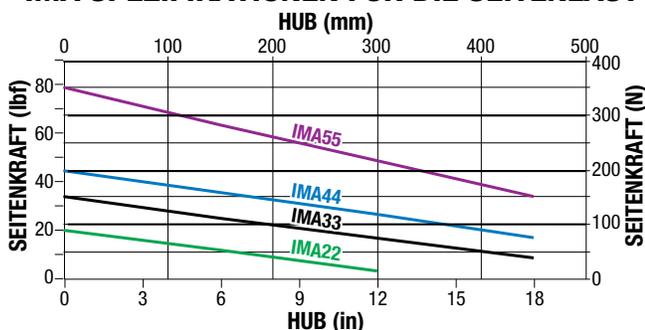
! Bei einigen Anwendungen kann Öl aus dem Schmiernippel austreten. Bei verschmutzungsempfindlichen Anwendungen Schmiernippel durch Stopfen ersetzen.

ANMERKUNGEN ZUR SEITENKRAFT

Der IMA integrierte Motorantrieb ist nicht für Anwendungen vorgesehen, bei denen eine Seitenkraft auftritt. Lasten müssen geführt und gestützt werden. Lasten müssen entlang der Bewegungslinie der Kolbenstange ausgerichtet werden. Seitenkräfte beeinflussen die Lebensdauer des Antriebs.



IMA SPEZIFIKATIONEN FÜR DIE SEITENLAST



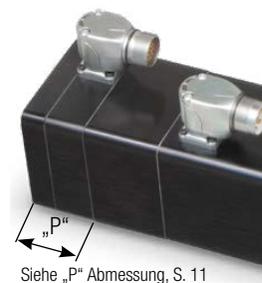
KOSTENLOS:
Größenbestimmung und Auswahl per Internet unter sizeit.tolomatic.com

Oder rufen Sie +49 6142 17604-0 für ausgezeichneten Kundendienst und technischen Support an

ÜBERLEGUNGEN ZUR BREMSE

Bei allen vertikalen Anwendungen benötigt ein nicht angetriebener IMA eine Bremse, um die Position zu halten. Tolomatic empfiehlt, die Nennwerte für die Rückstellkraft (auf Seite IMA_8) nur als Referenz zu verwenden. Die Rückstellkraft unterliegt während der gesamten Lebensdauer des Aktuators Veränderungen, die auf mechanische Einlaufvorgänge, Umgebungstemperaturen und Schwankungen im Arbeitszyklus zurückzuführen sind.

Bei vertikalem Einsatz sollte der Zylinder mit einer Bremse versehen werden, damit der Antrieb nicht unbeabsichtigt rückwärts läuft. Ferner kann eine Bremse aus Sicherheitsgründen oder zur Energieeinsparung benutzt werden, so dass der Antrieb die Stellung hält, wenn er nicht angeschlossen ist. Siehe Seite IMA_23 für Bestellinformationen.



Siehe „P“ Abmessung, S. 11

HINWEIS: Die optionale Feder-speicherbremse benötigt 24 V, um aus der Halteposition gelöst zu werden. Eingangsnennstrom:
IMA22 - 0,35 A;
IMA33 - 0,43 A;
IMA44 - 0,67 A;
IMA55 - 0,66 A.

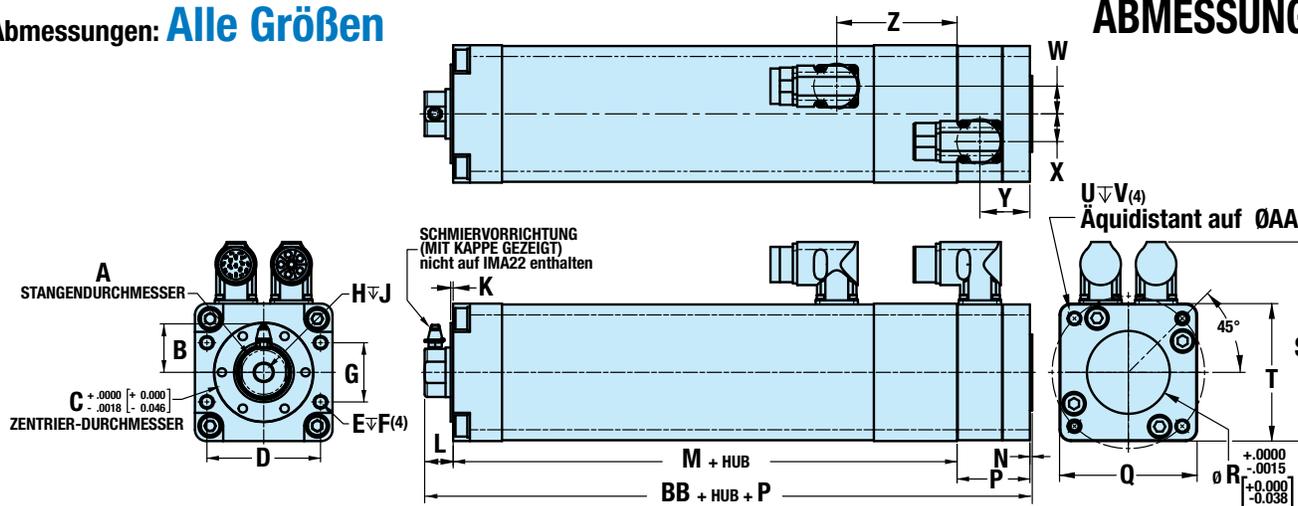
Technische Daten – Bremse:

	SERIE	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
ROTORTRÄGHEIT	gm-cm ²	19	73	239	214
STROM	A	0,35	0,43	0,67	0,66
HALTEMOMENT	N-m	1,6	4,0	9,0	16,4
ANZIEHZEIT	ms	75	40	25	15
LÖSEZEIT	ms	20	50	35	25
SPANNUNG	Vdc	24			



Abmessungen: Alle Größen

ABMESSUNGEN



	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
A	25,38	30,13	38,08	57,13
B	–	28,3	32,3	41,9
C	48,000	60,000	72,000	100,000
D	54,00	69,00	85,00	110,00
E	M6 x 1,0	M8 x 1,25	M8 x 1,25	M12 x 1,75
F	13,2	14,5	17,1	22,5
G	20,00	36,00	55,00	65,00
H	M8 x 1,25	M12 x 1,25	M20 x 1,5	M27 x 2,0
J	16,5	22,2	25,9	38,1
K	1,5	1,5	1,5	1,5
L	17,3	17,3	16,8	24,1
M	109,8	153,7	200	266,2
N	1,5	1,5	1,5	1,5
P1	41,2	44,2	44,2	48,2
P2	86,7	80,8	80	96,8
P3	–	50,3	50,3	54,3
P4	–	93,5	89	96,8
P5	41,2	44,2	44,2	59,9

Maße in Millimeter

	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
P6	86,7	80,8	80,0	96,8
P7	58,7	59,2	59,2	67,5
P8	96,3	100,6	99,1	111,5
P9	65,1	59,2	63,6	80,5
P10	107,2	100,6	99,1	122,9
Q	63,5	83,6	110,5	143,6
R	40,000	50,000	75,000	100,000
S1	104,4	124,6	151,4	184,3
S2	102,0	122,2	149,0	181,9
S3	–	113,5	140,4	173,3
T	63,5	83,6	110,5	143,6
U	M6 x 1,0	M8 x 1,25	M8 x 1,25	M12 x 1,75
V	13,5	16,5	16,5	20,5
W	9,5	16,8	22,2	22,2
X	9,5	16,8	22,2	22,2
Y	27,3	30,4	30,4	34,4
Z	60,6	73,1	77,9	86,9
AA	70,00	92,00	127,00	155,00
BB	128,6	172,5	218,3	291,8

Maße in Millimeter

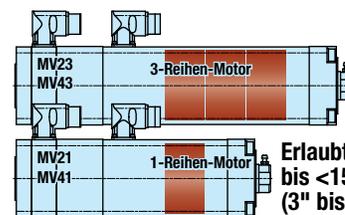
HAUPTFUNKTIONEN: 1-REIHEN- UND 3-REIHEN-MOTOREN

IMA22

	SERIE	MV21/41	MV23/43
HUB	mm	76,2 bis 304,8	152,4 bis 304,8
SPITZEN-SCHUBKRAFT	kN	bis zu 1,446	bis zu 1,446

IMA33

	SERIE	MV21/41	MV23/43
HUB	mm	76,2 bis 457,2	152,4 bis 457,2
SPITZEN-SCHUBKRAFT	kN	bis zu 4,673	bis zu 11,100



Erlaubt 76 mm bis <152 mm (3" bis <6") Hub

P1 = Dx1 D1N	Digitaler Drehgeber
P2 = Dx1 D1B	Digitaler Drehgeber mit Bremse
P3 = DE2 D1N	*Digitaler Drehgeber (Nidec/Control Techniques NT)
P4 = DE2 D1B	*Digitaler Drehgeber (Nidec/Control Techniques NT) mit Bremse
P5 = Dx1 R1N	Resolver
P6 = Dx1 R1B	Resolver mit Bremse
P7 = Dx1 A1N	SICK Hiperface
P7 = DA2A2N	SICK Hiperface DSL

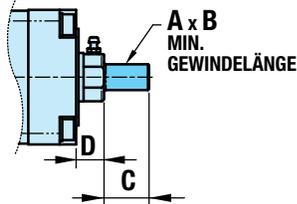
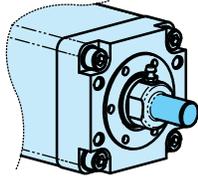
P8 = Dx1 A1B	SICK Hiperface mit Bremse
P8 = DA2A2B	SICK Hiperface DSL mit Bremse
P9 = Dx1 H4N	Heidenhain Endat 2.2
P10 = Dx1 H4B	Heidenhain Endat 2.2 mit Bremse
S1 = DT1, DE1	Tolomatic Standard, Control Techniques FM
S1 = DL1, DS1	Lenze, Siemens
S2 = DB1	Bosch MSK Motorserie
S3 = DE2	Control Techniques NT Serie

*Verwendet Box-Mount-Anschlüsse (IP67 nicht verfügbar)
Nicht verfügbar als standard bei IMA22

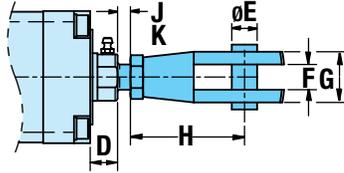
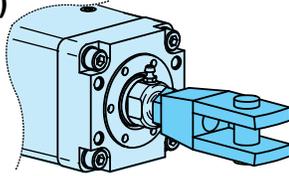


Abmessungen: Stangenkopfoptinen

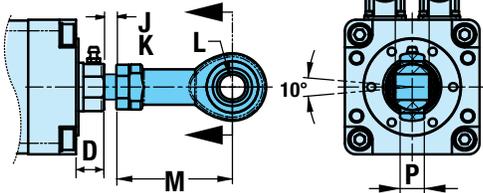
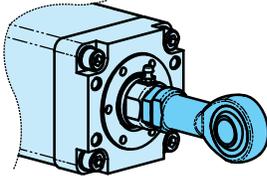
EXTERNER SCHUBSTANGENKOPF MIT INNENGEWINDE (MET)



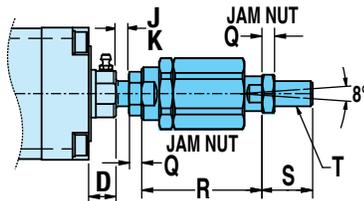
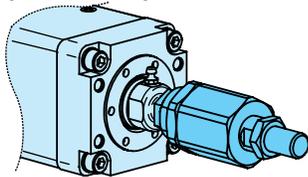
GABECKÖPFE (RCL)



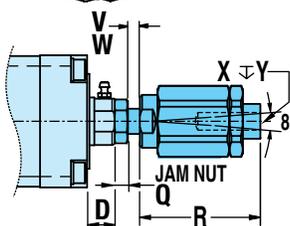
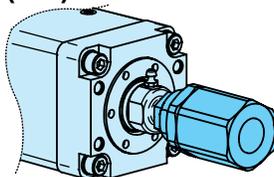
SPHÄRISCHER GELENKKOPF (SRE)



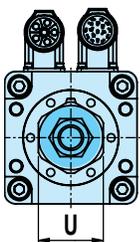
RICHTSCHLOSS (ALC + MET)



RICHTSCHLOSSBUCHSE (ALC)*



*Nur für IMA44 & IMA55



	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
A	M10 x 1,25	M16 x 1,5	M20 x 1,5	M27 x 2,0
B	22,1	34,3	41,4	38,1
C	24,6	37,3	44,5	50,8
D	17,3	17,3	16,8	24,1
E	10,00	16,00	20,00	30,00
F	10,0	16,0	20,0	30,0
G	20,0	32,0	40,0	55,0
H	45,0	72,0	90,0	123,5
J	9,1	13,2	14,2	10,1
K	2,5	3,0	3,0	5,1
L	10,00	16,00	20,00	30,00
M	48,0	72,0	87,0	123,5
N	14,0	21,0	25,0	37,0
P	12,5	15,0	18,0	25,0
Q	5,0	8,0	10,0	13,5
R	53,0	76,0	82,0	93,0
S	20,0	32,0	40,0	54,0
T	M10 x 1,25	M16 x 1,5	M20 x 1,5	M27 x 2,0
U	30,0	41,0	42,0	55,0
V	-	-	11,0	11,0
W	-	-	4,1	2,4
X	-	-	M20 x 1,5	M27 x 1,75
Y	-	-	42,0	54,0

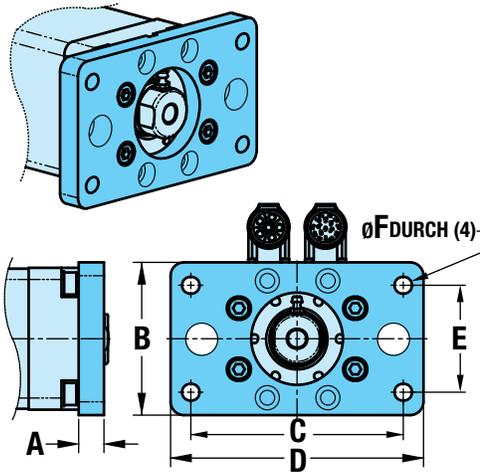
Maße in Millimeter



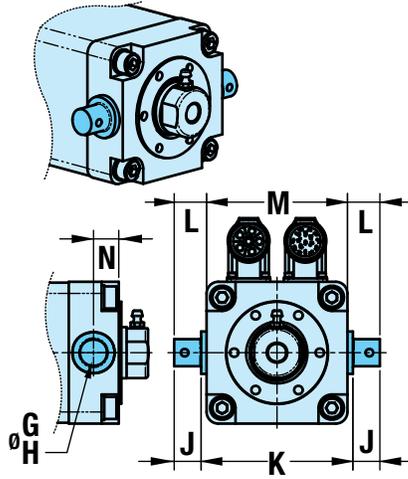
Abmessungen: Montageoptionen

ABMESSUNGEN

FRONTFLANSCHBEFESTIGUNG (FFG)



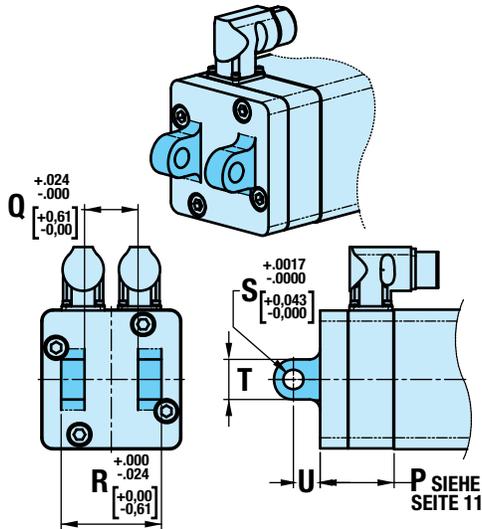
ZAPFENEINBAU VORNE (TRF)



	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
A	11,2	15,0	16,0	17,8
B	67,3	87,0	110,5	150,0
C	100,00	126,00	150,00	230,00
D	117,3	150,0	170,0	260,0
E	50,00	63,00	75,00	115,00
F	8,7	12,3	14,7	16,7
G	11,99	15,98	19,99	24,99
H	11,96	15,95	19,96	24,97
J	8,6	16,0	20,1	24,9
K	68,0	90,0	123,0	160,0
L	10,9	19,2	26,3	33,1
M	63,5	83,6	110,5	143,6
N	15,0	15,0	21,0	28,0

Maße in Millimeter

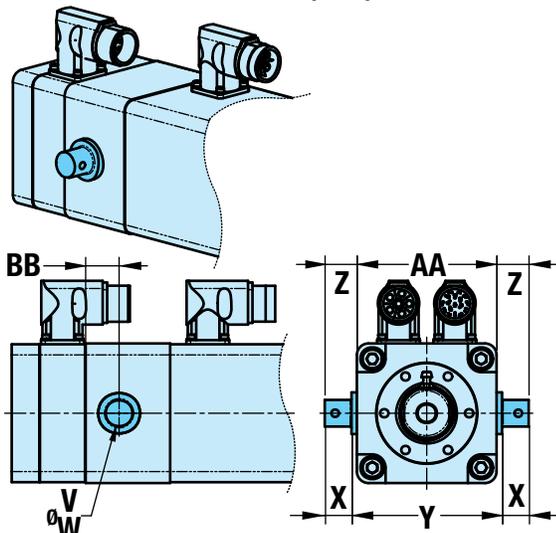
HINTERE GABELBEFESTIGUNG (PCD)



	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
Q	26,000 ¹	32,000	50,000	60,000
R	45,000 ²	60,000	90,000	110,000 ⁴
S	10,000 ³	12,000	16,000	20,000 ⁵
T	20,00	24,00	36,00	40,00
U	13,00	16,00	22,00	27,00
V	11,99	15,98	19,99	24,99
W	11,96	15,95	19,96	24,97
X	8,6	16,0	20,1	24,9
Y	68,0	90,0	123,0	160,0
Z	10,9	19,2	26,3	33,1
AA	63,5	83,6	110,5	143,6
BB	15,0	20,0	25,0	32,0

1	+0,520 mm/-0,000 mm
2	+0,000 mm/-0,620 mm
3	+0,036 mm/-0,000 mm
4	+0,000 mm/-0,870 mm
5	+0,052 mm/-0,000 mm

ZAPFENEINBAU HINTEN (TRR)



Maße in Millimeter

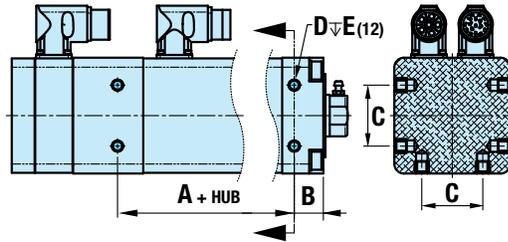
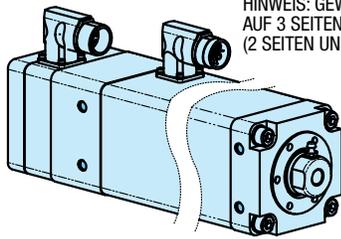


Abmessungen: Optionen

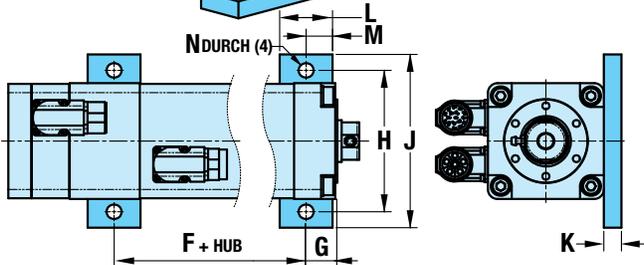
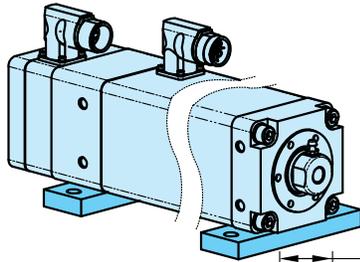
ABMESSUNGEN

SEITENBEFESTIGUNG (MST)

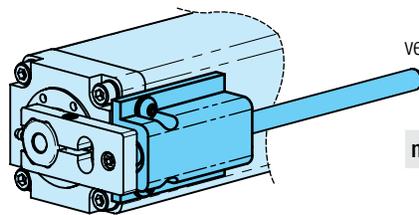
HINWEIS: GEWINDELÖCHER
AUF 3 SEITEN
(2 SEITEN UND UNTEN)



SEITENMONTAGE (MP2)

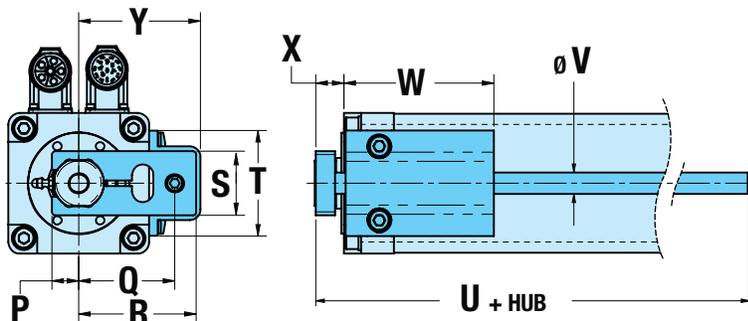


VERDREHSICHERUNG



HINWEIS: Wenn ARO zusammen mit FFG verwendet wird, wird der Hub um die unten aufgeführte Abmessung reduziert

	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
mm	7,6	11,4	13,0	11,2



	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
A	67,8	100,7	143,0	191,2
B	20,0	21,0	25,0	30,0
C	34,00	44,00	50,00	85,00
D	M6 X 1,0	M8 x 1,25	M8 x 1,25	M12 x 1,75
E	13,1	14,5	17,1	22,5
F	67,8	100,7	143,0	191,2
G	20,0	21,0	25,0	30,0
H	80,00	102,00	130,00	170,00
J	100,0	125,0	155,0	200,0
K	11,0	12,7	12,7	20,0
L	30,0	38,1	38,1	50,0
M	15,0	19,1	19,1	0,5
N	8,7	10,7	10,7	15,1

Maße in Millimeter

	IMA22	IMA33	IMA44	IMA55
P	12,7	15,9	19,8	31,8
Q	43,3	57,0	70,5	95,1
R	51,2	69,7	83,2	109,7
S	34,8	38,1	45,9	68,2
T	46,2	62,7	62,7	106,7
U	81,0	105,2	108,5	142,5
V	9,5	12,7	12,7	19,1
W	65,0	89,0	93,0	115,6
X	16,1	16,1	15,5	22,8
Y	54,9	72,3	85,7	118,3

Maße in Millimeter

Der IMA passt zu Ihrer Antriebs-/Controller-Auswahl

Der IMA wurde erfolgreich in die folgenden Servoantriebs-/Controller- und Roboterunternehmen integriert:

Controller-/Antriebshersteller

- Aerotech BM*
- Allen Bradley MP & VP
- B&R 8LS*
- Baldor BSM
- Beckhoff AM8*
- Bosch Rexroth MSK
- Kollmorgen AKM*
- Lenze MCA
- Nidec/Control Techniques FM & NT
- Omron*
- Parker MPP*
- Schneider Electric SH*
- SEW CMP*
- Siemens 1F
- Stober*
- Others

Roboterhersteller

- ABB*
- Fanuc*
- Kawasaki*
- Kuka*
- Motoman*
- Nachi*
- Others

* Wenden Sie sich an Tolomatic für Vorlaufzeit



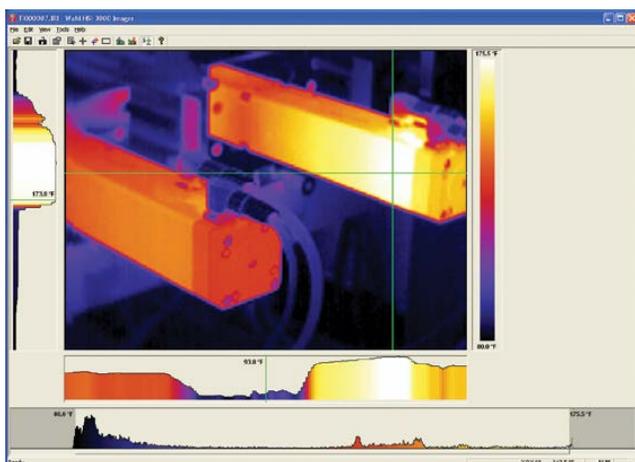
Wenden Sie sich an Tolomatic, wenn Ihr bevorzugter Servoantriebs-/Controller- oder Roboterlieferant oben nicht aufgeführt ist.



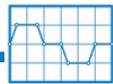
Lizenziertes Partner

Weitere Informationen über die Integration von IMA in einen Allen Bradley/Rockwell-Antrieb finden Sie im technischen Hinweis, der unten verlinkt ist: 3600-4187-TN-IMA-AB-servo.pdf

Der IMA ist das bisher am gründlichsten getestete Produkt von Tolomatic



Neueste Produkte wie der IMA passieren nicht einfach. Über 20.000 Stunden Tests waren nötig, um die Bauweise zu erproben, die heute versendet wird. Thermografie, dynamische Belastung und andere moderne Techniken geben uns die Gewissheit, hinter unseren veröffentlichten Leistungsdaten zu stehen.



Auswahlrichtlinien

1 BEWEGUNGSPROFIL AUFBAUEN

Mit der Anwendung werden Hublänge, gewünschte Zykluszeit und Belastungen zu Bewegungsprofildetails umgewandelt.

2 BETRIEBS- (SPITZEN-) SCHUBKRAFT UND GESCHWINDIGKEIT MIT BETRIEBSBEREICH VERGLEICHEN

Berechnen Sie die für die Anwendung erforderlichen Betriebs- (Spitzen-) Schubkraft und Geschwindigkeit und vergleichen Sie diese mit den Tabellen auf den Seiten IMA_6-7. Die berechnete Schubkraft und Geschwindigkeit muss in den Betriebsbereich des Antriebs fallen.

3 HOCHLEISTUNGS- (DAUER-) SCHUBKRAFT UND GESCHWINDIGKEIT MIT HOCHLEISTUNGSBEREICH VERGLEICHEN

Berechnen Sie die erforderlichen RMS-Schubkraft und Geschwindigkeit und vergleichen Sie diese mit den Tabellen auf den Seiten IMA_6-7. Die berechnete Schubkraft und Geschwindigkeit muss in den Hochleistungsbereich fallen. Siehe vollständige Anweisungen auf Seite IMA_10 zur Berechnung der Dauerkraft.

$$T_{RMS} = \sqrt{\frac{\sum (T_i^2 \times t_i)}{\sum (t_i)}} \quad v_{RMS} = \sqrt{\frac{\sum (V_i^2 \times t_i)}{\sum (t_i)}}$$

4 GEWINDE-/MUTTEROPTIONEN BERÜCKSICHTIGEN

Wählen Sie Rollenmuttern wegen ihrer langen Lebensdauer (siehe Grafik Lebensdauer auf Seite IMA_9) und höhere Spitzenbelastungen. Kugelmuttern sind kostengünstig und effizienter (siehe Tabelle auf Seite IMA_6).

GEWINDEGENAUIGKEIT

Rollengewinde ± 0,0102 mm/300 mm

Kugelgewinde ± 0,051 mm/300 mm

5 KRITISCHE GESCHWINDIGKEIT DES GEWINDES ÜBERPRÜFEN

Überprüfen Sie, ob die lineare Spitzengeschwindigkeit nicht den Wert der kritischen Geschwindigkeit für die Größe und Gesamtsteigung des ausgewählten Gewindes übersteigt.

6 AXIALE KNICKSTÄRKE DES GEWINDES (ROLLENGEWINDE)

Überprüfen Sie, ob die Spitzenschubkraft nicht die kritische Knickstärke für die Größe des ausgewählten Gewindes übersteigt.

7 MOTORWICKLUNGEN UND -SPANNUNGEN

Wählen Sie die Motorwicklungen, die für 230 VAC und 460 VAC Spannungsbussen optimiert sind. Der 1-Reihen-Motor (MV21-230 V & MV41-460 V) verfügbar für den IMA22/33, erlaubt Hübe zwischen 6 und 152mm (3 und 6") und liefert die Schubkraft, die für viele Anwendungen erforderlich ist, in einer kompakten, leichteren Packung

8 ABSCHMIERINTERVALL BERECHNEN

Auf Seite IMA_10 finden Sie eine Übersicht und im IMA_0Benutzerhandbuch (#2700-4001) vollständige Anweisungen zur Berechnung des Abschmierintervalls.

9 TEMPERATUR

Der IMA ist für den Betrieb in einer Umgebung mit einer Umgebungstemperatur von 10-40 °C (50-104 °F) vorgesehen. Die Leistung sollte herabgesetzt werden, wenn die Umgebungstemperatur über 25 °C (77 °F) liegt. Wenden Sie sich an die Fabrik, wenn die Umgebungstemperatur nicht innerhalb dieses Bereichs liegt. HINWEIS: Die Temperatur des Antriebsgehäuses kann bei aggressiven Anwendungen bis zu

82 °C (180 °F) erreichen. Ausreichender Abstand muss gelassen werden, um sicherzustellen, dass die Umgebungsbedingungen des Antriebs nicht drastisch ansteigen.

10 ÜBERLEGUNGEN ZUR BREMSE

Bei allen vertikalen Anwendungen benötigt ein nicht angetriebener IMA eine Bremse, um die Position zu halten. Tolomatic empfiehlt, die Nennwerte für die Rückstellkraft (auf Seite IMA_8) nur als Referenz zu verwenden. Die Rückstellkraft unterliegt während der gesamten Lebensdauer des Aktuators Veränderungen, die auf mechanische Einlaufvorgänge, Umgebungstemperaturen und Schwankungen im Arbeitszyklus zurückzuführen sind.

Bei vertikalem Einsatz sollte der Zylinder mit einer Bremse versehen werden, damit der Antrieb nicht unbeabsichtigt rückwärts läuft. Ferner kann eine Bremse aus Sicherheitsgründen oder zur Energieeinsparung benutzt werden, so dass der Antrieb die Stellung hält, wenn er nicht angeschlossen ist. Siehe Seite IMA_19 für Bestellinformationen.

HINWEIS: Die optionale Federspeicherbremse benötigt 24 V, um aus der Halteposition gelöst zu werden. Eingangsnennstrom:

IMA22 - 0,35 A; IMA33 - 0,43 A; IMA44 - 0,67 A; IMA55 - 0,66 A.

11 MOTORVERBINDUNGSSTECKER UND FEEDBACK-EINRICHTUNGEN AUSWÄHLEN

Die Verbindungssteckerauswahl und -verdrahtung bildet für die Kompatibilität bekannte Motorhersteller nach.

Aktuelle Steckverbinderoptionen umfassen:

- Bosch Rexroth MSK-Serie
- Emerson FM & NT-Serie
- Lenze MCA-Serie

Aktuelle Feedback-Optionen umfassen:

- Inkrementelle Wertgeber
- Absolute Wertgeber,

Hiperface, Hiperface DSL, EnDat 2.2

- Resolver

Wenden Sie sich an Tolomatic für zusätzliche Motorverbindungsstecker, Feedback-Kombinationen und Motordateien für Antriebe von Drittanbietern.

sizeit.tolomatic.com
für schnelle,
genaue
Antriebsauswahl



Oder rufen Sie +49 6142 17604-0 für ausgezeichneten Kundendienst und technischen Support an

12 MONTAGE- UND STANGENKOPFOPTIONEN

Schauen Sie sich Maßzeichnungen von Montageoptionen auf Seite IMA_11-14 an. Standardbefestigungen auf dem IMA sind 4 Gewindebohrungen an der vorderen Stangenkopfseite des Antriebs. Die Seitenmontageoption (MST) umfasst 12 Gewindebohrungen, 4 auf jeder Seite und 4 auf der Unterseite des Antriebs. Andere feste Montageoptionen sind der Frontflanscheinbau (FFG) und die Befestigungsplatten (MP2). Schwenkmontageoptionen sind Zapfen vorne (TRF), Zapfen hinten (TRR) und hintere Gabelbefestigung (PCD).

Stangenkopfoptionen umfassen: Stangenkopf mit Außengewinde (MET), Gabelstangenkopf (RCL), sphärischer Gelenkkopf (SRE) und Richtschloss (ALC).

HINWEIS: Unabhängig von der gewählten Montageoption muss genau darauf geachtet werden, dass die Belastung geführt und mit der Bewegungsrichtung der Schubkraftstange auf einer Ebene liegt. Eine falsche Ausrichtung der Bewegungsrichtung der Schubkraftstange senkt die Lebensdauer des Antriebs.

13 UMWELTKLASSE UND DREHSCHUTZOPTIONEN

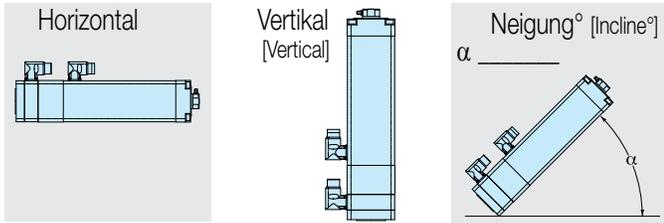
Die Umweltklasse für einen normalen IMA ist IP65, wählen Sie IP67 für Schutz vor Eindringen von Wasser und Staub. Wählen Sie bei Bedarf die Drehschutzoption (ARO). Rufen Sie Tolomatic unter +49 6142 17604-0 an, um Hilfe bei der Bestimmung des besten Antriebs für Ihre Anwendung zu erhalten.

ANWENDUNGSDATENARBEITSBLATT [APPLICATION DATA WORKSHEET]

Geben Sie bekannte Daten ein. Nicht alle Informationen werden für alle Anwendungen benötigt.

Fill in known data. Not all information is required for all applications.

AUSRICHTUNG [ORIENTATION]



Last durch Antrieb gestützt ODER Last durch anderen Mechanismus gestützt
 [Load supported by actuator] [OR] [Load supported by other mechanism]

sizeit.tolomatic.com für schnelle, genaue Antriebsauswahl

Oder rufen Sie +49 6142 17604-0 für ausgezeichneten Kundendienst und technischen Support an



AUSRICHTUNG [ORIENTATION]

AUSFAHREN [EXTEND]

Bewegungsabstand [Move Distance] millimeters

Bewegungszeit [Move Time] sek[sec]

Max. Geschwindigkeit [Max. Speed] mm/sek[mm/sec]

Haltezeit nach Bewegung [Dwell Time After Move] sek[sec]

EINFAHREN [RETRACT]

Bewegungsabstand [Move Distance] millimeters

Bewegungszeit [Move Time] sek[sec]

Max. Geschwindigkeit [Max. Speed] mm/sek[mm/sec]

Haltezeit nach Bewegung [Dwell Time After Move] sek[sec]

ANZ. ZYKLEN

[NO. OF CYCLES]
 pro minute (per minute) pro stunde (per hour)

KONTAKTINFORMATIONEN

[CONTACT INFORMATION]
 Name, Telefon [Phone], Firmenname [Email Co. Name], Etc.

POSITION HALTEN? [HOLD POSITION?]

Erforderlich [Required]
 Nicht erforderlich [Not Required]

Nach Bewegung [After Move]
 Bei Stromausfall [During Power Loss]

HINWEIS: Bei Belastungs- oder Kraftänderungen im Zyklus die höchsten Werte zur Berechnung verwenden.

NOTE: If load or force changes during cycle use the highest numbers for calculations

AUSFAHREN [EXTEND]

BELASTUNG [LOAD] kg.

KRAFT [FORCE] N

EINFAHREN [RETRACT]

BELASTUNG [LOAD] kg.

KRAFT [FORCE] N

HUBLÄNGE [STROKE LENGTH]

Bestellung NUR in (mm) millimeters (S/M)

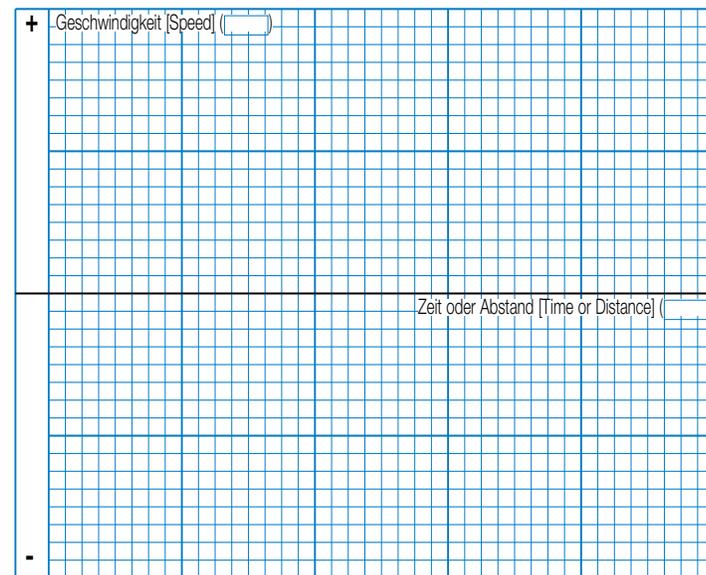
PRÄZISION [PRECISION]

Reproduzierbarkeit [Repeatability] millimeters

BETRIEBSUMGEBUNG [OPERATING ENVIRONMENT]

Temperatur, Verunreinigung, Wasser, etc. [Temperature, Contamination, Water, etc.]

BEWEGUNGSPROFIL [MOTION PROFILE]



Zeichnen Sie den anspruchsvollsten Zyklus mit Beschleunigung (pos./neg.), Geschwindigkeit und Haltezeiten. Sie sollten auch Belastungsvariationen und E/A-Änderungen im Zyklus angeben. Bezeichnen Sie Achsen mit passenden Skalen und Einheiten.

Graph your most demanding cycle, including accel/decel, velocity and dwell times. You may also want to indicate load variations and I/O changes during the cycle. Label axes with proper scale and units.

EMAIL help@tolomatic.com

NUTZEN SIE DIE TOLOMATIC-SOFTWARE IM INTERNET ZUR GRÖSSENBESTIMMUNG UND AUSWAHL UNTER www.tolomatic.com ODER... RUFEN SIE TOLOMATIC UNTER +49 6142 17604-0 AN. Wir helfen Sie Ihnen, den richtigen Antrieb für die Aufgabe auszuwählen.

USE THE TOLOMATIC SIZING AND SELECTION SOFTWARE AVAILABLE ON-LINE AT www.tolomatic.com OR... CALL TOLOMATIC AT +49 6142 17604-0. We will provide any assistance needed to determine the proper actuator for the job.

IMA - Integrierter Servoantrieb

Bestellung von Ersatzoptionsteilen

TEILENR.	BESCHREIBUNG
2722-9014	Sphärischer Gelenkkopf-Kit, IMA22
2733-9014	Sphärischer Gelenkkopf-Kit, IMA33
2744-9014	Sphärischer Gelenkkopf-Kit, IMA44
2755-9014	Sphärischer Gelenkkopf-Kit, IMA55
2722-9015	Gabelstangenkopf-Kit, IMA22
2733-9015	Gabelstangenkopf-Kit, IMA33
2744-9015	Gabelstangenkopf-Kit, IMA44
2755-9015	Gabelstangenkopf-Kit, IMA55
2124-1070	Richtschiess-Kit, IMA22
2132-1060	Richtschiess-Kit, IMA33
2150-1060	Richtschiess-Kit, IMA44
2164-1060	Richtschiess-Kit, IMA55
2722-9010	Befestigungsplatten-Kit, IMA22
2733-9010	Befestigungsplatten-Kit, IMA33
2744-9010	Befestigungsplatten-Kit, IMA44
2755-9010	Befestigungsplatten-Kit, IMA55
2722-9018	Frontflanscheinbau-Kit, IMA22
2733-9018	Frontflanscheinbau-Kit, IMA33
2744-9018	Frontflanscheinbau-Kit, IMA44
2755-9018	Frontflanscheinbau-Kit, IMA55
2722-2045	Hintere Gabelbefestigung, IMA22
2733-1045	Hintere Gabelbefestigung, IMA33
2744-1045	Hintere Gabelbefestigung, IMA44
2755-1045	Hintere Gabelbefestigung, IMA55
2722-9075	Drehenschutz, Lagerbaugruppe, IMA22
2733-9075	Drehenschutz, Lagerbaugruppe, IMA33 und 44
2755-9075	Drehenschutz, Lagerbaugruppe, IMA55
2722-9074	Drehenschutz, Schrumpfscheiben-Baugruppe, IMA22
2722-2211	Drehenschutz, Schaft, IMA22 - Hub angeben
2733-9074	Drehenschutz, Schrumpfscheiben-Baugruppe, IMA33
2733-1211	Drehenschutz, Schaft, IMA33 - Hub angeben
2744-9074	Drehenschutz, Schrumpfscheiben-Baugruppe, IMA44
2744-1211	Drehenschutz, Schaft, IMA44 - Hub angeben

TEILENR.	BESCHREIBUNG
2755-9074	Drehenschutz, Schrumpfscheiben-Baugruppe, IMA55
2755-1211	Drehenschutz, Schaft, IMA55 - Hub angeben
2733-1611	Motorstromkabel, M23, 6 Pin, 5 m, 460 VAC
2733-1612	Motorstromkabel, M23, 6 Pin, 5 m, 460 VAC, Bremse
2733-1613	Wertgeberkabel, M23, 12 Pin, 5 m, Resolver/absolut
2733-1614	Wertgeberkabel, M23, 17 Pin, 5 m, Inkrementell
2744-1488	Motorstromkabel, M23, 6 Pin, 5 m, 230 VAC
2744-1489	Motorstromkabel, M23, 6 Pin, 5 m, 230 VAC, Bremse
2733-1221	Motorstromkabel, M23, 6 Pin, 10 m, 460 VAC
2733-1222	Motorstromkabel, M23, 6 Pin, 10 m, 460 VAC, Bremse
2733-1223	Wertgeberkabel, M23, 12 Pin, 10 m, Resolver/absolut
2733-1224	Wertgeberkabel, M23, 17 Pin, 10 m, Inkrementell
2744-1221	Motorstromkabel, M23, 6 Pin, 10 m, 230 VAC
2744-1222	Motorstromkabel, M23, 6 Pin, 10 m, 230 VAC, Bremse
2744-1016	Mobilith SHC220 Schmierfett (Kugelmutter/-gewinde)
2744-9099	Schmierfett (Rollenmutter/-gewinde)
2552-1132	Wischer, IMA22
2115-1030	Wischer, IMA33
2744-1003	Wischer, IMA44
2140-1030	Wischer, IMA55
2744-1213	Schmiervorrichtungskappe
2744-9092	Kit, Schmiervorrichtung mit Kappe
2744-1214	Schmierfett- Einbaustecker

Alle aufgeführten Teile dienen NUR DEM AUSTAUSCH. Sofern nicht mit dem Originalgerät bestellt, benötigt der IMA eventuell zusätzliche Gewindebohrungen oder Ersatzstangenkopfe. Wenden Sie sich an Tolomatic.

*Nicht gültig mit der Option DA2A2X

[tolomatic.com/ask](https://www.tolomatic.com/ask)
Technische
Unterstützung vor und
nach dem Kauf



IMA - Integrierter Servoantrieb

Bestellung

MODELLAUSWAHL (MUSS IN DIESER BESTELLUNG SEIN)

OPTIONEN (FÜR JEDE BESTELLUNG)

IMA 44 BN05 SM304-8 MV23 DT1D1 N ALC MP2 IP67 CR5

MODELL

IMA Integrierter Servoantrieb

IMAWP Integrierter Servoantrieb

*IMAWP: Vorlaufzeit weicht von üblicher 15-Tagelieferung ab, wenden Sie sich an Tolomatic

GROSSE

22 Antrieb 22-Serie

33 Antrieb 33-Serie

44 Antrieb 44-Serie

55 Antrieb 55-Serie

MUTTER/GEWINDE

Verfügbare Schrauben-Mutter-Kombinationen

22	33	44	55	Beschreibung
BN05	BN05	BN05	BN05	Kugelgewinde, 5 mm Steigung
BN10	BN10	BN10	BN10	Kugelgewinde, 10 mm Steigung
—	BN20	—	BN20	Kugelgewinde, 20 mm Steigung
—	—	BN25	—	Kugelgewinde, 25 mm Steigung
—	RN04	RN04	—	Rollengewinde, 4 mm Steigung
—	RN05	RN05	RN05	Rollengewinde, 5 mm Steigung
—	RN10	RN10	RN10	Rollengewinde, 10 mm Steigung

HUBLÄNGE

SM Hub, (76,2 bis 457,2) Hublänge in Millimetern eingeben

HINWEIS: Maximaler Hub für IMA22 ist 304,8 mm (12")

MOTORSpannung

MV21* 230 VAC (Wechselspannung), Motorspannung, 1-Reihen-Windung

MV41* 460 VAC (Wechselspannung), Motorspannung, 1-Reihen-Windung

MV23 230 VAC (Wechselspannung), Motorspannung, 3-Reihen-Windung

MV43 460 VAC (Wechselspannung), Motorspannung, 3-Reihen-Windung

*HINWEIS: Nur Antriebe Größe 22/33

BREMSENOPTION

N KEINE Bremse

B Bremse

STANGENKOPFOPTIMEN

Standard, Buchse, Stangenkopf mit Innengewinde

MET Stecker, Stangenkopf mit Außengewinde

SRE Sphärischer Stangenkopf

RCL Gabelstangenkopf

ALC Richtschloss*

*HINWEIS: ALC erfordert ARO (Anti-Rotate). Für IMA22 & 33 ist auch die MET-Option erforderlich.

MONTAGEOPTIONEN

— Standardseitenbefestigung

MP2 Befestigungsplatten - 2 erf.

FFG Frontflanscheinbau

TRF Zapfeinbau, vorne

TRR Zapfeinbau, hinten

PCD Gabelbefestigung, hinten

MST Seitenmontage (Gewindelöcher auf 3 Seiten)

ANDERE OPTIONEN

IP67** Eindringenschutzklasse

ARO Verdrehsicherung

LUB Lebensmittelschmierfett

**IP67 ist nicht verfügbar mit DE2 (Control Techniques NT-Steckverbinder) Nicht verfügbar für IMA22

KABEL

Tolomatic Standard CR5 5 m Zuleitungskabel, Strom und Feedback

Tolomatic Standard CR10 10 m Zuleitungskabel, Strom und Feedback

Wenden Sie sich für individuelle Kabellängen bitte an Tolomatic. Vorlaufzeiten sind unterschiedlich.

*HINWEIS: verwenden Sie diese Kabeloptionen nur mit DT1-Motorverbindungssteckern, verwenden Sie bei allen andern Kabel des Antriebsherstellers.

Wenden Sie sich bei IP-klassifizierten Kabeln an Tolomatic

VERBINDUNGS-STECKER MOTORSERIE	FEEDBACK-EINRICHTUNG
Allen Bradley MP DA1	A1 SICK Hiperface
Allen Bradley VP DA2	A2 SICK Hiperface DSL
Bosch Rexroth MSK DB1	A1 SICK Hiperface
Nidec/Cntl. Tech., FM DE1	A1 SICK Hiperface
Nidec/Cntl. Tech., FM DE1	R1 Resolver
Nidec/Cntl. Tech., FM DE1	D1 Inkrementell
Nidec/Cntl. Tech., NT DE2	D1 Inkrementell
Lenze MCS DL1	A1 SICK Hiperface
Lenze MCS DL1	R1 Resolver

VERBINDUNGS-STECKER MOTORSERIE	FEEDBACK-EINRICHTUNG
Lenze MCS DL1	D1 Inkrementell
Siemens 1F DS1	H4 Heidenhain Endat 2.2
Tolomatic Standard DT1	D1 Inkrementell
Tolomatic Standard DT1	R1 Resolver
Tolomatic Standard DT1	A1 SICK Hiperface
Tolomatic Standard DT1	H1 Heidenhain Endat 2.2
Motoranschluss oder Rückmelder Nicht abgebildet	DX ***See below



tolomatic.com/CAD CAD BIBLIOTHEK

Verwenden Sie immer ein CAD-Volumenmodell, um kritische Abmessungen zu bestimmen.



tolomatic.com/ask Technische Unterstützung vor und nach dem Kauf

*** Tolomatic kann den IMA so konfigurieren, dass er an ein Laufwerk angeschlossen werden kann, das Kabel von anderen führenden Laufwerksherstellern verwendet, einschließlich, aber nicht beschränkt auf die unten aufgeführten.

ABB	Fanuc	Motoman	SEW
Aerotech	Kawasaki	Nachi	Stober
B&R	Kollmorgen	Omron	Others
Baldor	Kuka	Parker	
Beckhoff	Lenze	Schneider Electric	

Diese Integration umfasst den vom Kunden spezifizierten Wärmeschutz des Motors, Rückführung, Steckverbinder, fliegende Kabel/Verbindungsverlängerungskabel und Motorausrichtung.

Für weitere Informationen über oben nicht aufgeführte Kombinationen oder andere Anpassungen wenden Sie sich bitte an Tolomatic.

Der Tolomatic Unterschied. Erwarten Sie mehr vom Marktführer:



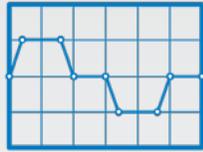
INNOVATIVE PRODUKTE

Lösungen mit
Endurance
TechnologySM für
anspruchsvolle
Anwendungen.



SCHNELLE LIEFERUNG

Auf Bestellung
gefertigt, mit
konfigurierbaren
Hublängen
und flexiblen
Montageoptionen.



AKTUATOR GRÖSSENBERECHNUNG

Dimensionierung
und Auswahl
elektrischer
Stellantriebe mit
unserer Online-
Software.



DEIN MOTOR HIER

Passen Sie Ihren
Motor an kompatible
Montageplatten
mit Tolomatic-
Aktuatoren an.



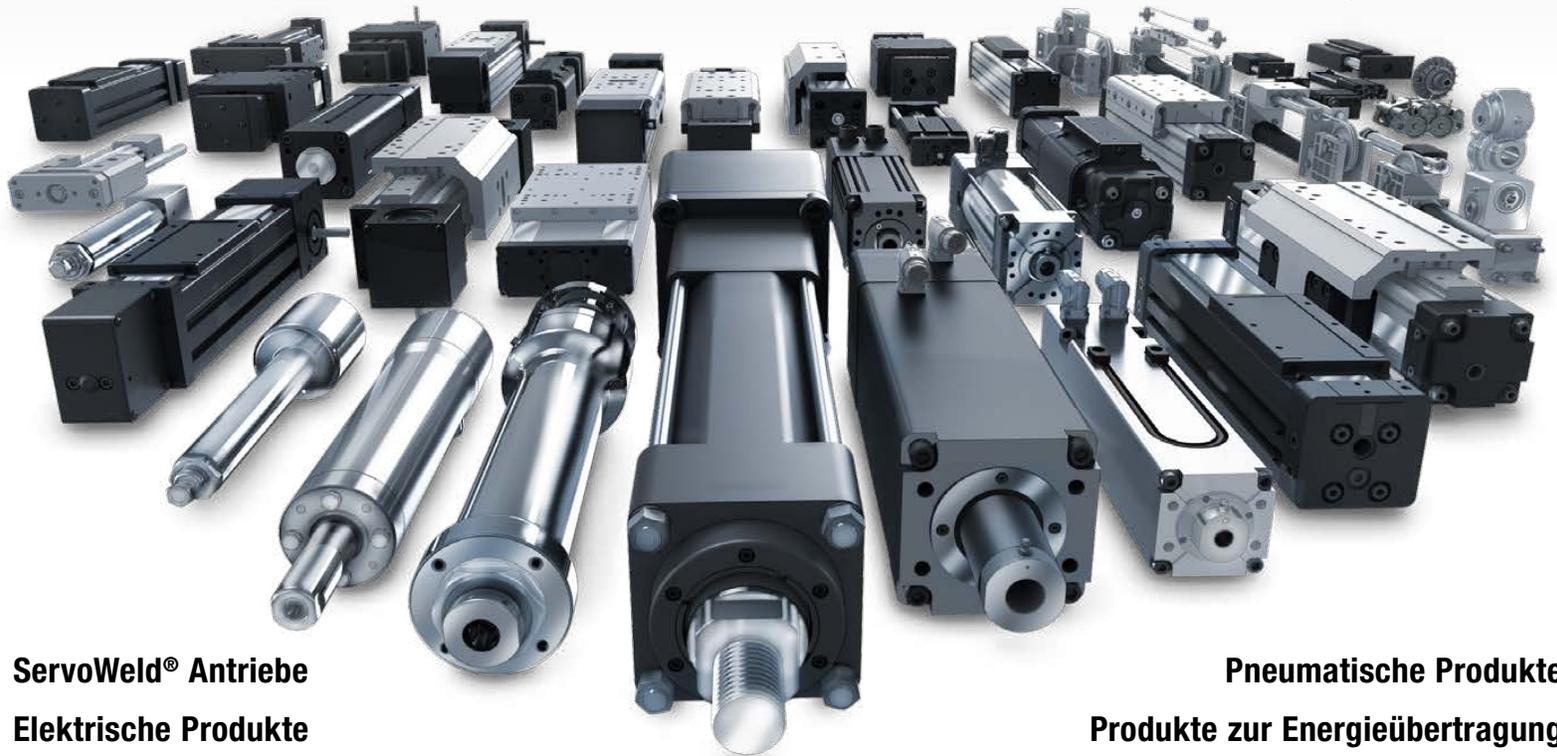
CAD BIBLIOTHEK

Herunterladen
2D- oder 3D-CAD-
Dateien für
Tolomatic-Produkte.



TECHNISCHER SUPPORT

Holen Sie sich eine
Antwort auf Ihre
Frage oder fordern
Sie eine virtuelle
Designberatung
mit einem unserer
Ingenieure an.



ServoWeld® Antriebe
Elektrische Produkte

Pneumatische Produkte
Produkte zur Energieübertragung

TolomaticTM

EXCELLENCE IN MOTION

UNTERNEHMEN MIT
QUALITÄTSSYSTEM
ZERTIFIZIERT VON DNV
= ISO 9001 =
Zertifizierter Standort: Hamel, MN

EUROPA

Tolomatic Europe GmbH

Elisabethenstr. 20
65428 Rüsselsheim
Deutschland
Telefon: +49 6142 17604-0
help@tolomatic.eu

USA - Hauptquartier

Tolomatic Inc.

3800 County Road 116
Hamel, MN 55340, USA
Telefon: (763) 478-8000
Toll-Free: **1-800-328-2174**
sales@tolomatic.com
www.tolomatic.com

MEXIKO

Centro de Servicio

Parque Tecnológico Innovación
Int. 23, Lateral Estatal 431,
Santiago de Querétaro,
El Marqués, México, C.P. 76246
Telefon: +1 (763) 478-8000
help@tolomatic.com

CHINA

Tolomatic Automatisierungs- Produkte (Suzhou) Co. Ltd.

No. 60 Chuangye Street, Building 2
Huqiu District, SND Suzhou
Jiangsu 215011 - P.R. China
Telefon: +86 (512) 6750-8506
Tolomatic_China@tolomatic.com

Alle Marken und Produktnamen sind Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen ihrer jeweiligen Eigentümer. Die in diesem Dokument zusammengestellten Informationen gelten zum Zeitpunkt der Drucklegung als genau. Tolomatic übernimmt keine Verantwortung für die Verwendung der Informationen oder für Fehler in diesem Dokument. Tolomatic

behält sich das Recht vor, Änderungen am Aufbau oder der Funktionsweise der hier beschriebenen Geräte und der mit ihnen in Verbindung stehenden Bewegungsprodukte ohne vorherige Ankündigung vorzunehmen. Die Informationen in diesem Dokument können ohne Vorankündigung geändert werden.

Die aktuellen technischen Daten finden Sie auf www.tolomatic.com