

## Szószedet

### Teljes szorítóerő

A pofák átlagos szorítóereje.

### Teljes szorítóerő

A pofák átlagos megfogási nyomatéka.

### Forgatónyomaték

A forgóasztalra ható nyomaték átlagértéke.

### Lökethossz

A pofák teljes lökethosszainak átlagértéke.

### Frekvencia

A nyitási, zárási és a motor túlmelegedésének megakadályozására szolgáló hűtési időből álló ciklus gyakoriság átlagos értéke.

Ez az érték a terhet nem hordó aktuátor mellett kerül meghatározásra.

$$F_{\text{ciklus}} \text{ (Hz)} = \frac{1}{(t_{\text{megfogó működés}} + t_{\text{hűtés}}) \times 2}$$

### Pofa zárásidő

A pofa mechanikus zárási ideje a motor indulása után és a rugó összenyomódása előtt.



### Megfogó üzemideje

A motor indítás, a pofamozgás és a rugó összenyomódás együttes ideje.



### Üzemciklus

Az aktuátor aktív állapotban töltött idejének az összes ciklus a hűtési időt is magában foglaló végrehajtási idejéhez viszonyított aránya.

$$D \text{ (%) } = \frac{t_{\text{megfogó működés}}}{(t_{\text{megfogó működés}} + t_{\text{hűtés}})}$$

$$t_{\text{hűtés}} \text{ (s)} = \left( \frac{t_{\text{megfogó működés}}}{D \text{ (%)}} \right) - t_{\text{megfogó működés}}$$

### Tápegység

Az aktuátor betáp ellátásához szükséges egyenfeszültség.

### Csúcsáram

A motor maximális, a sínfeszültség, a motor (előre meghatározott hőmérsékleten mért) elektromos ellenállása és egyéb konstrukciós tényezők által korlátozott betáp árama.

Lineáris motorok, elektromos lineáris aktuátorok és elektromos lineáris vezetők esetében ez a maximális rms érték.

### Kefe nélküli motor teljesítménye

A mechanikus motor maximális mechanikai ereje.

### Csatlakozó

Szabványos körkeresztmetszetű, fém 3 pólusú M8x1 csatlakozó.

## Szószedet

### Nyitott / zárt bemenőjel

Nyitott kollektoros vezérelhető logikai rendszer 24Vdc -vel és GND-vel.

### Üzemi hőmérséklet

A beltéri hőmérséklet a névleges üzemi feltételekre vonatkozik. Az anyagok jellemzői és a kenőanyag viszkozitása határolja be.

### IP besorolás

A szilárd és folyékony anyagok bejutása elleni védelmi szintet összefoglaló kódszám.

### Zajszint

Az ipari terület zajszintje decibelben kerül meghatározásra.

### Tömeg

Az aktuátor a kefe nélküli motorral együtt meghatározott teljes tömege.

### IPA Tisztatéri Tanúsítvány

A Fraunhofer Institute. által tanúsított ISO 146444-1 szabvány szerinti tisztatér.

### CE tanúsítvány

Az elektromágneses összeférhetőség (EMC) az alábbi szabványoknak megfelelő  
EN61000-06-2:2005; EN61000-6-3:2007; EN61000-6-4:2007.

### Sínfeszültség

A motor indításakor leadott csúcsfeszültség.

### Csúcs erő

Csúcs áramerősség.

### Erő-együttható

A betáp áram és a motor erő kimenet közötti egyenes arányossági állandó.

### Cogging

Az állandó mágnes és az állórész között kölcsönhatás periodikus visszatartóerőt kelt minden póluson.

### Állandó erő

Motor erő kimeneti kapacitás egyenáram esetén.

### Egyenáram

A motorba vezethető meghatározatlan tápáram mértéke az az érték, melyen az eléri maximális névleges belső hőmérséklet (anélkül, hogy túlmelegedne).

### Fázis ellenállás

Az elektromos ellenállás egy előre meghatározott hőmérsékleten, a fázis végpontjain mért egyenértéke.

### Fázis induktancia

Egy fázis végpontjain mért egyenértékű elektromos induktancia.

### BEMF állandó

Minden egyes fázis által a motor 1 s/m forgása mellett generált ellenfeszültség.

## Szószedet

### Hőellenállás

A motor által előállított minden Watt teljesítményre jutó túlmelegedési érték.

### Termikus állandó

A motor számára az üzemi hőmérséklet eléréséhez szükséges idő.

### Max. fázis hőmérséklet

A tekercsek által elérhető legmagasabb hőmérséklet.

### PTC érték

A hőmérséklet érzékelők ellenállási értéke (PTC).

### Max. PTC feszültség

A PTC hőellenállás végpontjaira juttatható maximális tápfeszültség.

### Transzduktor visszacsatolás

A motor/csúszka egymáshoz viszonyított pozíciójának észlelésére szolgáló eszköz.

### Áramkör kimenet

A visszacsatoló transzduktor által a vezérlőegység felé küldött jel típus.

ABZ: négyszög hullámos inkrementális kimenet.

SIN/COS: enkóder kimenet szinuszhulláma

HALL: motor fázisállítás alacsony felbontású kimenete

### Kimeneti jel

Az alkalmazott szabványos kommunikáció.

### Áramfogyasztás

A betáp érzékelő maximális áramfelvétele.

### Üzemi sebesség

Az a legnagyobb sebesség, amelyen az érzékelő pontos pozíció információt képes leadni.

### Felbontás

A rendszer által végrehajtható legkisebb fokozat.

$$\text{Felbontás } (\mu\text{m}) = \frac{\text{Pólusszög}}{\text{Impulzus}}$$

### Ismételhetőség

A rendszer változatlan körülmények között fennálló mérettartó és ismétlő képessége.

### Pólusosztás

Két azonos egymást követő mágneses pólus közti egyenesvonalú távolság (Észak > Észak; Dél > Dél).

### Impulzusok / Szinuszhullámok

Egy pólusosztásban meglévő impulzusok/szinushullámok száma.