

## Glosar

### Forță de prindere totală

Forță de prindere medie a fălcilor.

### Forță de prindere totală

Cuplu de prindere mediu al fălcilor.

### Cuplu de pivotare

Cuplul mediu furnizat la placa rotativă.

### Cursă

Valoarea medie a cursei totale a fălcilor.

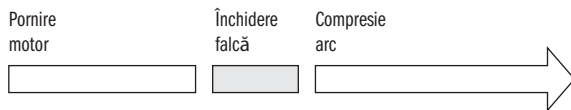
### Frecvență

Valoarea medie a frecvenței pentru un ciclu conținând timpul de deschidere, închidere și răcire pentru a preveni supraîncălzirea motorului. Această valoare este calculată fără nicio sarcină conectată la actuator.

$$F_{\text{ciclu}} \text{ (Hz)} = \frac{1}{(t_{\text{clește de lucru}} + t_{\text{răcire}}) \times 2}$$

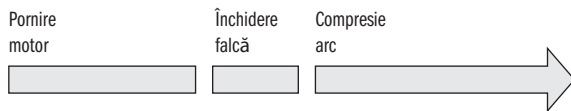
### Timpul de închidere a fălcilor

Timpul de mișcare mecanică a fălcilor după ce motorul începe să funcționeze și înainte de compresia arcului.



### Timpul de lucru al cleștelui

Timpul total de pornire motor, mișcare fălci și compresie arc.



### Ciclu de funcționare

Proporția timpului pe care actuatorul îl petrece într-o stare activă raportată la timpul petrecut pentru a face ciclul total cu timpul de răcire inclus.

$$D \text{ (%) } = \frac{t_{\text{clește de lucru}}}{(t_{\text{clește de lucru}} + t_{\text{răcire}})}$$

$$t_{\text{răcire}} \text{ (s)} = \left( \frac{t_{\text{clește de lucru}}}{D \text{ (%)}} \right) - t_{\text{clește de lucru}}$$

### Sursă de alimentare

Tensiunea continuă necesară pentru actuatorul sursei de alimentare.

### Curent de vârf

Curentul de alimentare maxim al motorului, limitat de tensiunea BUS, rezistența electrică a motorului (la o temperatură fixă) și factorii constructivi.

Pentru motoarele liniare, actuatorile electrice liniare și ghidajele liniare electrice reprezintă valoarea rms maximă.

### Puterea motorului fără perii

Puterea mecanică maximă a motorului fără perii.

### Conexiune

Conector standard metalic rotund M8x1, 3 poli.

**Glosar****Semnal de intrare deschis/închis**

Sistem logic colector deschis acționabil cu 24V c.c. și GND.

**Temperatură de funcționare**

Temperatura camerei se referă la condițiile de lucru nominale. Aceasta este limitată de caracteristicile materialelor și vâscozitatea lubrifiantului.

**Grad de mediu**

Gradul de protecție furnizat împotriva intruziunii obiectelor solide și a apei în carcasele mecanice cu incinte electrice.

**Nivel zgomot**

Nivelul de zgomot pentru zonă industrială exprimat în decibeli.

**Masă**

Masa totală a actuatorului cu motor fără perii inclus.

**Certificare cameră curată IPA**

Certificare cameră curată ISO 146444-1 efectuată de Fraunhofer Institute.

**Certificare CE**

Compatibilitate electromagnetică (EMC) conform cu EN61000-06-2:2005; EN61000-6-3:2007; EN61000-6-4:2007.

**Tensiunea BUS**

Tensiunea de vârf furnizată la pornirea motorului.

**Forța de vârf**

Forța curentului de vârf.

**Coeficientul forței**

Constanta proporționalității directe dintre curentul de alimentare și ieșirea forței motorului.

**Angrenare**

Interacțiunea dintre magneții permanenți și stator care cauzează o forță periodică de declanșare la fiecare pol.

**Forță continuă**

Capacitatea de ieșire a forței motorului cu curent continuu.

**Curent continuu**

Curentul care poate fi furnizat motorului pe timp nedefinit, la care acesta atinge temperatura internă nominală maximă (fără supraîncălzire).

**Rezistență fază**

Valoarea rezistenței electrice echivalente măsurată la bornele unei faze la o temperatură predeterminată.

**Inductanță fază**

Inductanța electrică echivalentă măsurată la bornele unei faze.

**Constantă BEMF**

Tensiune contra-electromotoare generată când motorul este mișcat cu 1 m/s.

## Glosar

### Rezistență termică

Supraîncălzirea pentru fiecare Watt disipat de motor.

### Constantă termică

Timpul luat de la motor pentru a atinge temperatura maximă.

### Temperatura max a fazei

Temperatura permisibilă maximă a înfășurării.

### Valoare PTC

Valoarea rezistenței pentru senzorii de temperatură (PTC).

### Tensiune maximă PTC

Tensiunea de alimentare maximă aplicabilă bornelor termistorului PTC.

### Traductor de feedback

Dispozitiv electronic pentru a verifica și măsura pozițiile corespunzătoare ale motorului/glisierii.

### Ieșire circuit

Tipul semnalului generat de traductorul de feedback înspre controler.

ABZ: ieșire incrementală a undei pătrate.

SIN/COS: ieșire codificator undă sinusoidală.

HALL: feedback rezoluție mică pentru fazare motor.

### Semnal de ieșire

Standard de comunicare utilizat.

### Consum de curent

Consum maxim de curent al senzorului furnizat de la sursa de alimentare.

### Viteză de lucru

Viteza maximă a senzorului pentru a obține informațiile corecte de poziție.

### Rezoluție

Cel mai mic pas incremental pe care îl poate efectua sistemul.

$$\text{Rezoluție } (\mu\text{m}) = \frac{\text{Pas pol}}{\text{Impulsuri}}$$

### Repetabilitate

Capacitatea unui sistem de a efectua și menține aceeași măsură în circumstanțe de rutină.

### Pas pol

Distanță în linie între aceeași poli consecutivi (nord > nord; sud > sud).

### Impulsuri / sinusoidă

Impulsuri incrementale sau forme de undă sinusoidale incluse într-un singur pas pol.