

Tabela porównania rotorów	SPID RING – 01 & SPID RING – 01 / HR	SPID RING – 02 & SPID RING – 02 / HR (1 silnik @ 24V) * (2 silniki @ 24V)
Moment obrotowy	> 900 Nm	> 1700 Nm * > 3050 Nm
Obciążenie pionowe	> 40 Kg	> 80 Kg
Rodzaj przekładni	Podwójny ślimak	Podwójny ślimak
Obudowa	Metalowa (Stal w ocynku)	Metalowa (Stal w ocynku)
Przekładnia	Metalowa (Stal w ocynku)	Metalowa (Stal w ocynku)
Podstawa	Metalowa (Stal w ocynku)	Metalowa (Stal w ocynku)
Całkowita przekładnia	1:10200	1:15000
Typ enkodera	Magnetyczny 1 impulsowy / HR 32 impulsy	Magnetyczny 1 impulsowy / HR 32 impulsy
Dokładność obrotu	0.5° / 0.1°	0.5° / 0.1°
Zakres pracy	360° +/- 180°	360° +/- 180°
Czas obrotu o 360°	~4.5 min (12V) ~2.2. min (24V)	~7,5 min. (12V) ~3.7 min. (24V)
Napięcie zasilania silnika	12 Vdc	12 Vdc
Temperatura pracy	-20° +50°	-20° +50°
Ciężar rotora	45 Kg	60 Kg
Waga i rodzaj sterownika używanego do rotora	Rot1Prog- 1,5 kg MD-02 – 4 kg MD-01 – 5 kg	Rot1Prog- 1,5 kg MD-02 – 4 kg MD-01 – 5 kg