

servomotor EMMS-AS-70-S-LV-RSB

č. dílu: 1704733

FESTO

bez převodovky.



katalogový list

| parametr | hodnota |
|---|---|
| okolní teplota | -10 ... 40 °C |
| skladovací teplota | -20 ... 60 °C |
| relativní vlhkost vzduchu | 0 - 90 % |
| odpovídá normě | IEC 60034 |
| stupeň krytí izolace | F |
| jmenovitá třída podle EN 60034-1 | S1 |
| sledování teploty | PTC - odpor |
| stupeň krytí | IP54 |
| technika připojení elektrické části | konektor |
| upozornění k materiálu | ve shodě s RoHS |
| třída odolnosti korozi KBK | 2 - mírné nároky na odolnost korozi |
| povolení | RCM Mark c UL us - Recognized (OL) |
| značka CE (viz prohlášení o shodě) | podle směrnice EU-EMC podle směrnice EU pro nízké napětí |
| jmenovité provozní napětí DC | 360 V |
| jmenovité napětí DC | 360 V |
| druh zapojení | hvězdička |
| počet pólpárů | 4 |
| kroučící moment v klidovém stavu | 1.64 Nm |
| jmenovitý kroučící moment | 1.37 Nm |
| špičkový kroučící moment | 5 Nm |
| jmenovitě otáčky | 6,600 1/min |
| max. otáčky | 8,070 1/min |
| jmenovitý výkon motoru | 945 W |
| jmenovitý proud motoru | 2.64 A |
| špičkový proud | 11 A |
| konstanta motoru | 0.518 Nm/A |
| napěťová konstanta, fáze-fáze | 31.54 mVmin |
| odpor vinutí fáze/fáze | 4.9 Ohm |
| indukčnost vinutí fáze-fáze | 8.45 mH |
| celkový moment setrvačnosti při odpojení napájení | 0.449 kgcm ² |
| hmotnost výrobku | 2,300 g |
| přípustné axiální zatížení hřídele | 75 N |
| přípustné radiální zatížení hřídele | 150 N |
| čidlo polohy rotoru | absolutní enkodér, jedna otáčka |
| rozhraní vysílače polohy rotoru | EnDat 22 |
| princip odměřování polohy rotoru | indukční |
| rozlišení vysílače polohy rotoru | 18 Bit |
| přidržený moment brzdy | 2 Nm |
| provozní napětí DC pro brzdu | 24 V |
| spotřeba energie brzdy | 11 W |
| moment setrvačnosti na brzdě | 0.07 kgcm ² |
| počet sepnutí přidržené brzdy | 10 mil. sepnutí naprázdno (bez práce tření) |
| MTTF, jednotlivé části | 76 let, vysílač polohy rotoru 1769 let, přidržená brzda |
| MTTFd, jednotlivé části | 152 roky, vysílač polohy rotoru |