

# Accionamiento para posicionado EMCA-EC-67-S-1TE-EC

Número de artículo: 8069729

Producto sustituido

FESTO

Tipo sustituido. Disponible hasta 2026. Producto de alternativa:  
consultar portal de asistencia técnica.



## Hoja de datos

Característica	Valor
Modo de funcionamiento del controlador	etapa final de potencia PWM-MOSFET Regulador en cascada con Regulador de posiciones P Regulador de velocidad PI Regulador proporcional e integral de corriente
Ayuda a la configuración	Archivo ESI
Duración mínima de ciclos	2 ms
Transmisor de la posición del rotor	Encoder absoluto monovuelta
Transmisor de posición del rotor, principio de medición	magnético
Función de protección	Control Pt control de temperatura control de corriente detección de interrupción de la tensión control de error de persecución detección de posición final por software
Topología	Estrella Anillo Línea
Funciones adicionales	CoE (solo CSP) Distributed clocks Emergency Message PDO-Mapping variable
Función de seguridad	Momento desconectado seguro (STO)
Safety Integrity Level (SIL)	Safe torque off (desconexión segura del par) (STO) / SIL 2
Performance Level (PL)	Safe Torque off (STO)/Categoría 3, nivel de rendimiento d
Display	LED
Cantidad máxima de giros en función del tiempo	3.500 1/min
Velocidad de giro nominal	3.100 1/min
Velocidad de transmisión	10/100 Mbit/s (Full/Half)
Resistencia de frenado, externa	6 Ohm
Grado de cobertura de diagnóstico	90 %
Características de la salida lógica digital	configuración parcialmente libre sin separación galvánica
Tolerancia de fallos del hardware	1
Intensidad máxima, salidas lógicas digitales	100 mA
Máx. impulso de prueba positivo con señal 0	10.000 µs
Máx. impulso de prueba negativo con señal 1	600 µs
Potencia nominal del motor	120 W
Tensión nominal DC	24 V
Intensidad nominal	6,9 A
Interfaz de configuración de parámetros	Ethernet
Protocolo	EtherCAT
SFF Safe Failure Fraction	> 90 %

Característica	Valor
Duración del funcionamiento del transmisor de valor absoluto	Con batería externa: 6 meses sin batería externa: 3-7 días
Número máximo de registros de posicionado	64
Resolución del transductor de la posición del rotor	12 Bit
Potencia máxima del motor	158 W
Pico de corriente	10,2 A
Fluctuación de tensión permisible	+/- 20 %
Homologación	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Caracteres KC	KC-EMV
Certificado entidad que lo expide	TÜV 01/205/5514.00/16 UL E331130 TÜV Rheinland UK Ltd. 01/205U/5514.00/22 TÜV Rheinland 01/205/5514.01/21
Marca CE (ver declaración de conformidad)	según la normativa UE sobre EMC según la normativa UE sobre maquinaria según la directiva RoHS-RL de la UE
Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad)	Según la normativa CEM del Reino Unido Según la normativa sobre maquinaria del Reino Unido Según la normativa RoHS del Reino Unido
Resistencia a los impactos	Comprobación de suplemento de transporte con grado de nitidez 2 según FN 942017-4 y EN 60068-2-6
Resistencia a los golpes	Control de golpes con grado de severidad 2, según FN 942017-5 y EN 60068-2-27
Conformidad PWIS	VDMA24364-Zona III
Temperatura de almacenamiento	-25 ... 70 °C
Redundancia de medios	Redundancia de anillo
Humedad relativa del aire	0 - 95 % sin condensación
Tipo de protección	IP54
Temperatura ambiente	0 ... 50 °C
Temperatura ambiente, a tener en cuenta:	Con temperaturas ambiente superiores a 20 °C, deberá contarse con una reducción del rendimiento de 1,75 % por cada °C
Momento de inercia de la masa del rotor	0,175 kgcm <sup>2</sup>
Momento de giro nominal	0,37 Nm
Pico del momento de giro	0,85 Nm
Esfuerzo axial admisible del eje	60 N
Esfuerzo radial admisible del eje	100 N
Probabilidad de fallo peligroso por hora en [1/h].	1E-09
PFD (Probability of Failure on Demand)	1,86E-05
Intervalo de prueba	20 a
Peso del producto	1.900 g
Número de salidas lógicas digitales a 24 V DC	2
Número de entradas lógicas digitales	2
Perfil de comunicación	CiA402 FHPP
Especificación entrada lógica	Según IEC 61131-2
Margen de trabajo de las entradas lógicas	24 V
Características de la entrada lógica	Conectado galvánicamente con potencial de lógica
Ethernet, protocolos compatibles	TCP/IP
Lógica del circuito de entrada	PNP (conexión a positivo)
Lógica de conmutación de las salidas	PNP (conexión a positivo)
Tipo de fijación	Fijado con tornillos con taladro pasante
Indicación sobre el material	Conforme con RoHS