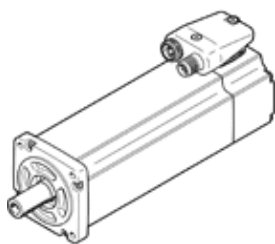


# Silnik serwo EMME-AS-60-MK-LS-AMXB

Numer części: 4267579  
Produkt wycofywany z produkcji  
[bez przekładni, z hamulcem.](#)

FESTO



## Karta danych

Cecha	Wartość
Temperatura otoczenia	-10 ... 40 °C
Temperatura przechowywania	-20 ... 70 °C
Względna wilgotność powietrza	0 - 90 %
Zgodność z normą	IEC 60034
Klasa izolacji	F
Klasa pomiarowa wg EN 60034-1	S1
Stopień ochrony	IP21
Wykonanie wałka z wpustem	DIN 6885 A 5 x 5 x 22
System przyłączy elektrycznych	Wtyczka
Uwaga dotycząca materiałów	Zgodne z RoHS
Klasa odporności na korozję CRC	0 – Brak odporności na korozję
Zgodność z PWIS	VDMA24364-Strefa III
Dopuszczenie	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Znak CE (patrz deklaracja zgodności)	Wg dyrektywy EU-EMV Wg dyrektywy EU dla niskich napięć Zgodnie z dyrektywą EU RoHS
Znak UKCA (patrz deklaracja zgodności)	Zgodnie z przepisami Wielkiej Brytanii dotyczącymi urządzeń elektrycznych Zgodnie z przepisami Wielkiej Brytanii dotyczącymi EMC Zgodnie z przepisami Wielkiej Brytanii dotyczącymi RoHS
Nominalne napięcie robocze DC	360 V
Napięcie nominalne DC	360 V
Typ uzwojenia wyłącznika	Gwiazda wew.
Liczba par biegunów	3
Jałowy moment obrotowy	1.5 Nm
Moment znamionowy	1.2 Nm
Szczytowy moment obrotowy	6 Nm
Prędkość znamionowa	3 000 1/min
Maks. liczba obrotów	4 925 1/min
Moc znamionowa silnika	380 W
Stały prąd jałowy	1.8 A
Prąd znamionowy silnika	1.5 A
Prąd szczytowy	7.2 A
Stała silnika	0.8 Nm/A
Napięcie stałe, faza-faza	51.7 mVmin
Oporność uzwojenia faza-faza	9.8 Ohm
Indukcyjność uzwojenia faza-faza	16.8 mH
Całkowity moment bezwładności członu napędzanego	0.512 kgcm <sup>2</sup>
Waga produktu	2 200 g
Dopuszczalne obciążenie osiowe wałka	54 N
Dopuszczalne obciążenie promieniowe wałka	270 N
Czujnik położenia wirnika	Safety Enc. absolut multi turn
Interfejs czujnika położenia wirnika	HIPERFACE®

Cecha	Wartość
Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika	Optyczny
Enkoder położenia wirnika, okresy sinusoidalne/kosinusoidalne na obrót	128
Enkoder położenia wirnika, typowa rozdzielczość	15 Bit
Enkoder położenia wirnika, typowa dokładność kątowna	20 arcmin
Moment trzymania hamulca	2 Nm
Napięcie robocze DC hamulca	24 V
Pobór mocy przez hamulec	11 W
Masowy moment bezwładności hamulca	0.086 kgcm <sup>2</sup>
Cykle zadziałań hamulca zatrzymującego	5 milionów zadziałań jałowych (bez pracy tarcia!)
Safety Integrity Level (SIL), podzespoły	SIL 2, interfejs enkodera położenia wirnika SILCL 2, interfejs enkodera położenia wirnika
Poziom zapewnienia bezpieczeństwa (PL), podzespoły	Kategoria 3, Poziom zapewnienia bezpieczeństwa d, interfejs enkodera położenia wirnika
PFHd, podzespoły	1,3 x 10E-8, interfejs enkodera położenia wirnika
Czas stosowania Tm, podzespoły	20 lat, interfejs enkodera położenia wirnika
MTTF, subkomponent	538 lat, hamulec zatrzymujący
MTTFd, subkomponent	874 lat, interfejs enkodera położenia wirnika