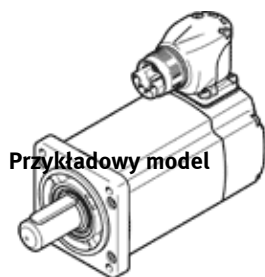
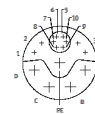


# Silnik serwo EMMT-AS-80-

Numer części: 4595815

FESTO



Przykładowy model

## Karta danych

Ogólna karta danych - pojedyncze dane będą zależały od konfiguracji.

Cecha	Wartość
Temperatura otoczenia	-15 ... 40 °C
Uwaga odnośnie temperatury otoczenia	do 80°C z obniżeniem -1,5% /°C
Maks. wysokość zabudowy	4 000 m
Uwaga do maks. wysokości zabudowy	od 1000 m, tylko przy obniżeniu o -1,0% na 100 m
Temperatura przechowywania	-20 ... 70 °C
Względna wilgotność powietrza	0 - 90 %
Zgodność z normą	IEC 60034
Klasa temperaturowa zgodnie z EN 60034-1	F
Maks. temperatura uzwojenia	155 °C
Klasa pomiarowa wg EN 60034-1	S1
Monitoring temperatury	Cyfrowa transmisja temperatury silnika za pośrednictwem EnDat 2.2
Typ silnika zgodnie z EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Pozycja zabudowy	Dowolna
Stopień ochrony	IP40 IP65
Zwrócić uwagę na stopień ochrony	IP40 wałek silnika bez RWDR IP65 wałek silnika bez RWDR IP67 dla obudowy silnika i technologii przyłączeniowej
Koncentryczność, współosiowość, bicie osiowe zgodnie z DIN SPEC 42955	N
Maks. dopuszczalne względne niewyważenie resztkowe	G 2,5
Wahania momentu wynikające z konstrukcji obwodu magnetycznego silnika	<1,0% maksymalnego momentu obrotowego
Czas przechowywania w warunkach nominalnych	20 000 h
Wykonanie wałka z wpustem	DIN 6885 A 6 x 6 x 22
Kod interfejsu, silnik na zewnątrz	80P
Podłączenie elektryczne 1, typ podłączenia	Wtyczka hybrydowa
Podłączenie elektryczne 1, technologia podłączenia	M23x1
Podłączenie elektryczne 1, liczba pinów/żył	15
Stopień zanieczyszczenia	2
Uwaga dotycząca materiałów	Zgodne z RoHS
Klasa odporności na korozję CRC	0 – Brak odporności na korozję
Zgodność z PWIS	VDMA24364-Strefa III
Odporność na wibracje	Transport application test at severity level 2 in accordance with FN 942017-4 and EN 60068-2-6
Odporność na wstrząsy	Test odporności na wstrząsy, poziom surowości warunków 2 zgodnie z FN942017-5 i EN60068-2-27
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

Cecha	Wartość
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
Certyfikat	UL E342973
Nominalne napięcie robocze DC	325 ... 680 V
Typ uzwojenia wyłącznika	Gwiazda wew.
Liczba par biegunów	5
Jałowy moment obrotowy	1.46 ... 4.3 Nm
Moment znamionowy	1.3 ... 3.4 Nm
Szczytowy moment obrotowy	2.8 ... 13.5 Nm
Prędkość znamionowa	3 000 1/min
Maks. liczba obrotów	5 650 ... 8 950 1/min
Maks. prędkość mechaniczna	14 000 1/min
Moc znamionowa silnika	408 ... 1 070 W
Stały prąd jałowy	2 ... 6.7 A
Prąd znamionowy silnika	1.76 ... 5.5 A
Prąd szczytowy	5.4 ... 27.3 A
Stała silnika	0.48 ... 1 Nm/A
Stała silnika w stanie zatrzymania	0.57 ... 1.17 Nm/A
Napięcie stałe, faza-faza	34.3 ... 70.7 mVmin
Oporność uzwojenia faza-faza	1.13 ... 12.4 Ohm
Indukcyjność uzwojenia faza-faza	5.2 ... 39.8 mH
Indukcyjność uzwojenia wzdluznego Lq (faza)	3.1 ... 25 mH
Indukcyjność uzwojenia krzyzowego Lq (faza)	3.9 ... 29.8 mH
Elektryczna stała czasowa	4.8 ... 7.2 ms
Termiczna stała czasowa	42 ... 51 min
Opór cieplny	0.65 ... 0.95 K/W
Wymiary referencyjnego radiatora zamocowanego do kołnierza silnika	250 x 250 x 15 mm, Stal
Całkowity moment bezwładności członu napędzanego	0.597 ... 2.43 kgcm <sup>2</sup>
Waga produktu	2 020 ... 4 750 g
Dopuszczalne obciążenie osiowe wałka	120 N
Dopuszczalne obciążenie promieniowe wałka	620 N
Czujnik położenia wirnika	Enkoder absolutny, jednoobrotowy Enkoder absolutny, wieloobrotowy
Czujnik położenia wirnika, oznaczenie producenta	ECl 1118 EQI 1131
Czujnik położenia wirnika, bezwzględne wykrywanie obrotów	1 ... 4 096 g
Interfejs czujnika położenia wirnika	EnDat 22
Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika	Indukcyjny
Czujnik położenia wirnika, napięcie robocze DC	5 V
Czujnik położenia wirnika, zakres napięcia roboczego DC	3.6 ... 14 V
Czujnik położenia wirnika, wartości pozycji na obrót	262 144 ... 524 288 V
Rozdzielczość czujnika położenia wirnika	18 ... 19 Bit
Czujnik położenia wirnika, dokładność systemu pomiaru kąta	-120 ... 120 arcsec
Moment trzymania hamulca	4.5 ... 7 Nm
Napięcie robocze DC hamulca	24 V
Pobór prądu przez cewkę hamulca	0.5 ... 0.63 A
Pobór mocy przez hamulec	12 ... 15 W
Rezystancja cewki hamulca	38.4 ... 48 Ohm
Indukcyjność cewki hamulca	900 ... 1 000 mH
Czas zwolnienia hamulca	≤ 55 ms
Czas zamykania hamulca	≤ 30 ms
Opóźnienie zadziałania hamulca sterowanego prądem stałym	≤ 4 ms
Maks. prędkość obrotowa hamulca bez obciążenia	10 000 1/min
Maks. akceptowalna energia wydzielana w mechanizmie hamulca wynikająca z tarcia	8 200 ... 12 000 J
Masowy moment bezwładności hamulca	0.249 ... 0.459 kgcm <sup>2</sup>
Cykle zadziałań hamulca zatrzymującego	10 milionów zadziałań jałowych (bez pracy tarcia)
MTTF, subkomponent	190 lat, czujnik położenia wirnika
Efektywność energetyczna	ENEFF (CN) / Class 2