

servomotor EMMS-AS-55-MK-HS-TMB

Código da peça: 1569818

FESTO

sem engrenagem.



Ficha técnica

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-10 ... 40 °C
Temperatura de armazenamento	-20 ... 60 °C
Umidade relativa do ar	0 - 90 %
Conforme norma	IEC 60034
Classe de proteção isolante	F
Classe de medição conforme EN 60034-1	S1
Monitoramento da temperatura	Resistência PTC
Classe de proteção	IP54
Tipo de construção do eixo chaveta	DIN 6885 A 3 x 3 x 14
Técnica de conexão elétrica	Conector
Observações sobre material	Conforme RoHS
Classe de resistência à corrosão KBK	2 – Resistência à corrosão moderada
Autorização	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Certificação CE (veja Declaração de Conformidade)	conforme Diretriz EU-EMV Conforme Diretriz EU sobre baixa tensão
Tensão operacional nominal c.c.	565 V
Tensão nominal c.c.	565 V
Tipo de comutação da bobina	Estrela interna
Quantidade de pares do polo	4
Torque de paralisação	0,99 Nm
Torque nominal	0,68 Nm
Torque máximo	3,8 Nm
Velocidade nominal de rotação	6.600 1/min
Rotação máxima	7.750 1/min
Potência nominal motor	470 W
Corrente nominal do motor	0,8 A
Corrente de pico	4,9 A
Constante de motor	0,829 Nm/A
Tensão constante, fase-a-fase	51,54 mVmin
Resistência da bobina fase-fase	31,3 Ohm
Indutividade da bobina fase-fase	29,3 mH
Momento de inércia geral na alimentação de ar comprimido	0,245 kgcm ²
Peso do produto	1.700 g
Carga do eixo axial admissível	75 N
Carga de eixo radial admissível	150 N
Sensor de posição do rotor	Encoder absoluto multivoltas
Interface do encoder de posição do rotor	EnDat 22
Princípio de medição do encoder de posição do rotor	indutivo
Ativação do encoder de posição do rotor	19 Bit
Torque de fixação de freio	0,8 Nm
Tensão de serviço c.c. para freios	24 V
Consumo de potência, freio	10 W

Característica	Valor
Momento de inércia do freio	0,02 kgcm ²
Ciclos de comutação do freio de motor	10 milhões de acionamentos sem carga (sem trabalho de fricção)
MTTF, subcomponente	76 anos, encoder rotativo de posição 11416 anos, freio do motor
MTTFd, subcomponente	152 anos, encoder rotativo de posição