

# servomotor EMMB-AS-60-04-S30MB

Código da peça: 8097184

FESTO



## Ficha técnica

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-15 ... 40 °C
Observação sobre a temperatura ambiente	até 60°C com redução de torque -1,5%/°C
Altura máx. de montagem	4.000 m
Observação sobre altura máx. de montagem	A partir de 1.000 m somente com desaceleração de -1,0% por 100 m
Temperatura de armazenamento	-20 ... 55 °C
Umidade relativa do ar	0 - 90 %
Conforme norma	IEC 60034
Classe térmica conforme EN 60034-1	F
Temperatura máx. da bobina	155 °C
Classe de medição conforme EN 60034-1	S1
Monitoramento da temperatura	Transmissão digital da temperatura do motor por Nikon A-Format
Design do motor conforme EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Posição de instalação	Nos dois lados
Classe de proteção	IP65
Observação sobre grau de proteção:	IP40 eixo do motor sem RWDR IP54 eixo do motor com RWDR Corpo do motor IP65 sem conexão
Concentricidade, coaxialidade, excentricidade axial conforme DIN SPEC 42955	N
Qualidade do balanceamento	G 2,5
Durabilidade do mancal em condições normais	20.000 h
Conexão elétrica 1, tipo de conexão	Conector
Conexão elétrica 1, tecnologia de conexão	Padrão de conexão RE
Conexão elétrica 1, número de pinos/fios	6
Grau de contaminação	2
Observações sobre material	Conforme RoHS
Classe de resistência à corrosão KBK	0 – Sem resistência à corrosão
Conformidade LABS	VDMA24364-Zona III
Resistência à vibração	Teste de aplicação do transporte com grau de severidade 2 conforme FN 942017-4 e EN 60068-2-6
Resistência a choques	Teste de choque com nível de gravidade 2 conforme FN 942017-5 e EN 60068-2-27
Autorização	c UL us - Recognized (OL)
Certificação CE (veja Declaração de Conformidade)	conforme Diretriz EU-EMV Conforme Diretriz EU sobre baixa tensão conforme EU-RoHS-RL
Marca UKCA (ver declaração de conformidade)	conforme regulamentos do Reino Unido para equipamentos elétricos conforme regulamentos do Reino Unido para EMV conforme regulamentos RoHS do Reino Unido
Órgão emissor do certificado	UL E342973
Tensão operacional nominal c.c.	300 V
Tensão nominal c.c.	300 V
Tipo de comutação da bobina	Estrela interna
Quantidade de pares do polo	3

<b>Característica</b>	<b>Valor</b>
Torque de paralisação	1,4 Nm
Torque nominal	1,27 Nm
Torque máximo	3,81 Nm
Velocidade nominal de rotação	3.000 1/min
Rotação máxima	6.000 1/min
Rotação mecânica máx.	10.000 1/min
Potência nominal motor	400 W
Corrente de parada contínua	2,6 A
Corrente nominal do motor	2,4 A
Corrente de pico	7,2 A
Constante de motor	0,562 Nm/A
Tensão constante, fase-a fase	34 mVmin
Resistência da bobina fase-fase	5,8 Ohm
Indutividade da bobina fase-fase	11,5 mH
Constante de tempo elétrica	1,98 ms
Flange de medição	255x255x8 alumínio
Momento de inércia geral na alimentação de ar comprimido	0,425 kgcm <sup>2</sup>
Peso do produto	1.900 g
Carga do eixo axial admissível	90 N
Carga de eixo radial admissível	180 N
Sensor de posição do rotor	Encoder absoluto multivoltas
Sistema de medição de posição da designação do fabricante	MAR-MX50AHN00
Sistema de medição de posição absoluto das rotações	65.536
Interface do encoder de posição do rotor	Formato Nikon A
Princípio de medição do encoder de posição do rotor	óptico
Sistema de medição de posição da tensão de alimentação CC	5 V
Sistema de medição de posição da amplitude de tensão de serviço CC	4,75 ... 5,25 V
Sistema de medição de posição do número de posições por rotação	1.048.576
Ativação do encoder de posição do rotor	20 Bit
Sistema de medição de posição da precisão do sistema da medição de ângulos	-120 ... 120 arcsec
Torque de fixação de freio	1,3 Nm
Tensão de serviço c.c. para freios	24 V
Consumo de potência, freio	7,2 W