

servomotor EMMT-AS-60-S-LS-RS

Número de artículo: 5242196

FESTO



Hoja de datos

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-15 ... 40 °C
Temperatura ambiente, a tener en cuenta:	Hasta 80 °C con reducción de -1,5 %/°C
Altura máxima de montaje	4.000 m
Nota relativa a la altura máxima de montaje	A partir de 1000 m solo con reducción de -1,0 % por 100 m
Temperatura de almacenamiento	-20 ... 70 °C
Humedad relativa del aire	0 - 90 %
Corresponde a la norma	IEC 60034
Clase térmica según la norma EN 60034-1	F
Temperatura máxima de devanado	155 °C
Clase de medición según la norma EN 60034-1	S1
Supervisión de la temperatura	Transferencia de calor del motor digital vía EnDat 2.2
Forma del motor según EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Posición de montaje	indistinto
Tipo de protección	IP40
Indicación sobre el tipo de protección	IP40 eje del motor sin RWDR IP65 eje del motor con RWDR IP67 para la caja del motor, incluida la técnica de conexión
Precisión de concentricidad, coaxialidad, juego axial según DIN SPEC 42955	N
Calidad del equilibrio	G 2,5
Momento de pausa	< 1,0 % del momento de giro máximo
Vida útil del cojinete en condiciones nominales	20.000 h
Código de interfaz, salida motor	60P
Conexión eléctrica 1, tipo de conexión	Conector híbrido
Conexión eléctrica 1, técnica de conexión	M23x1
Conexión eléctrica 1, cantidad de contactos/hilos	15
Grado de ensuciamiento	2
Indicación sobre el material	Conforme con RoHS
Clase de resistencia a la corrosión KBK	0 - sin riesgo de corrosión
Conformidad PWIS	VDMA24364-Zona III
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
Homologación	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Marca CE (ver declaración de conformidad)	según la normativa UE sobre EMC según la normativa UE de baja tensión según la directiva RoHS-RL de la UE
Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad)	Según la normativa sobre utillaje eléctrico del Reino Unido Según la normativa CEM del Reino Unido Según la normativa RoHS del Reino Unido
Certificado entidad que lo expide	UL E342973
Tensión nominal de funcionamiento DC	325 V

Característica	Valor
Tipo de conmutación del devanado	Estrella interior
Número de pares de polos	5
Momento de giro en reposo	0,7 Nm
Momento de giro nominal	0,64 Nm
Pico del momento de giro	1,6 Nm
Velocidad de giro nominal	3.000 1/min
Cantidad máxima de giros en función del tiempo	7.100 1/min
Revoluciones mecánicas máx.	16.000 1/min
Potencia nominal del motor	200 W
Corriente permanente de reposo	1,7 A
Corriente nominal del motor	1,6 A
Pico de corriente	5,4 A
Constante del motor	0,41 Nm/A
Constantes del momento de giro en reposo	0,49 Nm/A
Constante de tensión, fase/fase	29,9 mV/min
Resistencia del devanado fase-fase	11,7 Ohm
Inductancia del devanado fase-fase	38 mH
Devanado inductancia longitudinal Ld (fase)	15,5 mH
Devanado inductancia transversal Lq (fase)	19 mH
Constante de tiempo eléctrica	2,1 ms
Constante de tiempo térmica	40 min
Resistencia térmica	1,3 K/W
Brida de medición	250 x 250 x 15 mm, acero
Momento de inercia de la masa global en la toma de fuerza	0,169 kgcm ²
Peso del producto	1.180 g
Esfuerzo axial admisible del eje	70 N
Esfuerzo radial admisible del eje	350 N
Transmisor de la posición del rotor	Encoder absoluto monovuelta
Designación del fabricante del transmisor de posición del rotor	ECI 1118
Rotaciones absolutamente detectables del transmisor de posición del rotor	1
Transmisor de posición del rotor, interfaz	EnDat 22
Transmisor de posición del rotor, principio de medición	inductivo
Tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	5 V
Margen de tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	3,6 ... 14 V
Valores de posición por revolución del transmisor de posición del rotor	262.144
Resolución del transductor de la posición del rotor	18 Bit
Precisión del sistema de medición de ángulos del transmisor de posición del rotor	-120 ... 120 arcsec
MTTF, componente parcial	190 años, transmisor de posición del rotor