

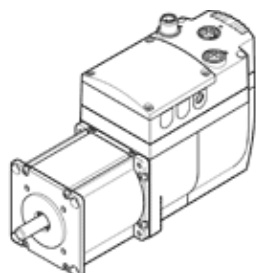
# Accionamiento para posicionado EMCA-EC-67-M-1TM-DIO

Número de artículo: 8061198

Producto sustituido

FESTO

Tipo sustituido. Disponible hasta 2026. Producto de alternativa:  
consultar portal de asistencia técnica.



## Hoja de datos

| Característica   | Valor  |
|--|--|
| Modo de funcionamiento del controlador                       | etapa final de potencia PWM-MOSFET<br>Regulador en cascada con<br>Regulador de posiciones P<br>Regulador de velocidad PI<br>Regulador proporcional e integral de corriente             |
| Transmisor de la posición del rotor                          | Encoder absoluto multivuelta   |
| Transmisor de posición del rotor, principio de medición      | magnético  |
| Función de protección  | Control Pt<br>control de temperatura<br>control de corriente<br>detección de interrupción de la tensión<br>control de error de persecución<br>detección de posición final por software |
| Función de seguridad   | Momento desconectado seguro (STO)  |
| Safety Integrity Level (SIL)                                 | Safe torque off (desconexión segura del par) (STO) / SIL 2   |
| Performance Level (PL)                                       | Safe Torque off (STO)/Categoría 3, nivel de rendimiento d  |
| Display  | LED  |
| Cantidad máxima de giros en función del tiempo               | 3.300 1/min  |
| Velocidad de giro nominal                                    | 3.150 1/min  |
| Resistencia de frenado, externa                              | 6 Ohm  |
| Grado de cobertura de diagnóstico                            | 90 %   |
| Características de la salida lógica digital                  | configuración parcialmente libre<br>sin separación galvánica   |
| Tolerancia de fallos del hardware                            | 1  |
| Intensidad máxima, salidas lógicas digitales                 | 100 mA   |
| Máx. impulso de prueba positivo con señal 0                  | 10.000 µs  |
| Máx. impulso de prueba negativo con señal 1                  | 600 µs   |
| Potencia nominal del motor                                   | 150 W  |
| Tensión nominal DC   | 24 V   |
| Intensidad nominal   | 7,2 A  |
| Interfaz de configuración de parámetros                      | Ethernet   |
| Protocolo  | Modbus TCP   |
| SFF Safe Failure Fraction                                    | > 90 %   |
| Duración del funcionamiento del transmisor de valor absoluto | Con batería externa: 6 meses<br>sin batería externa: 3-7 días  |
| Número máximo de registros de posicionado                    | 64   |
| Resolución del transductor de la posición del rotor          | 12 Bit   |
| Potencia máxima del motor                                    | 200 W  |
| Pico de corriente  | 10,3 A   |
| Fluctuación de tensión permisible                            | +/- 20 %   |
| Homologación   | RCM Mark<br>c UL us - Recognized (OL)  |
| Caracteres KC  | KC-EMV   |

| Característica                                     | Valor  |
|--|--|
| Certificado entidad que lo expide                  | TÜV 01/205/5514.00/16<br>TÜV Rheinland UK Ltd. 01/205U/5514.00/22<br>TÜV Rheinland 01/205/5514.01/21                                     |
| Marca CE (ver declaración de conformidad)          | según la normativa UE sobre EMC<br>según la directiva RoHS-RL de la UE   |
| Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad) | Según la normativa CEM del Reino Unido<br>Según la normativa sobre maquinaria del Reino Unido<br>Según la normativa RoHS del Reino Unido |
| 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  |
| Conformidad PWIS                                   | VDMA24364-Zona III   |
| Temperatura de almacenamiento                      | -25 ... 70 °C  |
| Humedad relativa del aire                          | 0 - 95 %<br>sin condensación   |
| Tipo de protección                                 | IP54   |
| Temperatura ambiente                               | 0 ... 50 °C  |
| Temperatura ambiente, a tener en cuenta:           | Con temperaturas ambiente superiores a 20 °C, deberá contarse con una reducción del rendimiento de 1,75 % por cada °C                    |
| Momento de inercia de la masa del rotor            | 0,301 kgcm <sup>2</sup>  |
| Momento de giro nominal                            | 0,45 Nm  |
| Pico del momento de giro                           | 0,91 Nm  |
| Esfuerzo axial admisible del eje                   | 60 N   |
| Esfuerzo radial admisible del eje                  | 100 N  |
| Probabilidad de fallo peligroso por hora en [1/h]. | 1E-09  |
| PFD (Probability of Failure on Demand)             | 1,86E-05   |
| Intervalo de prueba                                | 20 a   |
| Peso del producto                                  | 2.285 g  |
| Número de salidas lógicas digitales a 24 V DC      | 4  |
| Número de entradas lógicas digitales               | 11   |
| Perfil de comunicación                             | FHPP   |
| Especificación entrada lógica                      | Según IEC 61131-2  |
| Margen de trabajo de las entradas lógicas          | 24 V   |
| Características de la entrada lógica               | Conectado galvánicamente con potencial de lógica   |
| Ethernet, protocolos compatibles                   | TCP/IP, Modbus TCP   |
| Lógica del circuito de entrada                     | PNP (conexión a positivo)  |
| Lógica de conmutación de las salidas               | PNP (conexión a positivo)  |
| Tipo de fijación                                   | Fijado con tornillos<br>con taladro pasante  |
| Indicación sobre el material                       | Conforme con RoHS  |