

# Servo motor EMMT-AS-60-M-HS-RSB

Broj dijela: 5242210

FESTO



## Podatkovni list

Svojstvo	Vrijednost
Temperatura okoline	-15 °C...40 °C
Napomena o temperaturi okoline	do 80 °C uz smanjenje od -1,5% po stupnju Celzijusa
Maksimalna visina ugradnje	4000 m
Napomena o maksimalnoj visini ugradnje	As of 1,000 m: only with derating of -1.0% per 100 m
Temperatura skladištenja	-20 °C...70 °C
Relativna vlažnost	0 - 90 %
Odgovara normi	IEC 60034
Toplinska klasa prema EN 60034-1	F
Maksimalna temperatura namota	155 °C
Dimenzionalna klasa prema EN 60034-1	S1
Praćenje temperature	Digitalni prijenos temperature motora putem EnDat 2.2
Dizajn motora prema EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Položaj montaže	po želji
Klasa zaštite	IP40
Napomena o stupnju zaštite	IP40 za osovinu motora bez radijalne brtve vratila IP65 za osovinu motora s radijalnim brtvenim prstenom vratila IP67 za kućište motora uključujući tehnologiju spajanja
Koncentričnost, koaksijalnost, aksijalno otpuštanje prema DIN SPEC 42955	N
Balansiranje kvalitete	G 2,5
Zakretni moment zupčanika	<1,0% vršnog momenta
Vijek trajanja ležajeva pod nominalnim uvjetima	20000 h
Kod sučelja Motor Out	60p
Električni priključak 1, vrsta priključka	Hibridni utikač
Električni priključak 1, tehnika spajanja	M23x1
Električni priključak 1, broj pinova / žica	15
Stupanj onečišćenja	2
Napomena o materijalima	U skladu s RoHS
Klasa otpornosti na koroziju CRC	0 - nema izloženosti koroziji
LABS sukladnost	VDMA24364 zona III

Svojstvo	Vrijednost
Snaga zamora	Ispitivanje primjene u transportu s razinom ozbiljnosti 2 prema FN 942017-4 i EN 60068-2-6
Otpornost na udarce	Test udarca s razinom ozbiljnosti 2 prema FN 942017-5 i EN 60068-2-27
Odobrenje	RCM oznaka c UL us - Recognized (OL)
CE oznaka (vidi izjavu o sukladnosti)	prema EU EMC direktivi prema EU direktivi o niskom naponu prema EU RoHS direktivi
UKCA oznaka (vidi izjavu o sukladnosti)	prema UK propisima za EMC prema UK RoHS propisima prema UK propisima za električnu opremu
Tijelo za izdavanje certifikata	UL E342973
Nazivni radni napon DC	680 V
Tip prebacivanja namota	Zvijezda unutra
Broj parova polova	5
Zakretni moment mirovanja	1.15 Nm
Nazivni moment	1 Nm
Vrhunski zakretni moment	3.4 Nm
Ocjenjena brzina	3000 rpm
Maks. broj okretaja	14200 rpm
Maksimalna mehanička brzina	16000 rpm
Nazivna snaga motora	310 W
Kontinuirana struja mirovanja	2.5 A
Motor nazivne struje	2.2 A
Vršna struja	11 A
Motorna konstanta	0.45 Nm/A
Konstantni moment mirovanja	0.53 Nm/A
Konstantni napon faza-faza	32 mVmin
Otpor namota između faze	4.85 Ohm
Induktivnost namota faza-faza	20 mH
Induktivnost serije namota Ld (faza)	8 mH
Poprečna induktivnost namota Lq (faza)	10 mH
Električna vremenska konstanta	2.7 ms
Toplinska vremenska konstanta	42 min
Toplinska otpornost	1.3 K/W
Mjerna prirubnica	250 x 250 x 15 mm, čelik
Ukupni izlazni moment inercije	0.373 kgcm <sup>2</sup>
Težina proizvoda	1850 g
Dopušteno aksijalno opterećenje osovine	70 N
Dopušteno radijalno opterećenje osovine	350 N
Davač položaja rotora	Encoder absolut, single turn
Oznaka proizvođača davača položaja rotora	ECl 1118
Apsolutno vidljivi okretaji kodera položaja rotora	1
Sučelje davača položaja rotora	EnDat 22
Princip mjerenja kodera položaja rotora	Induktivni
Radni napon kodera položaja rotora DC	5 V
Raspon radnog napona enkodera položaja rotora DC	3.6 V...14 V
Vrijednosti položaja enkodera položaja rotora po okretaju	262144
Rezolucija kodera položaja rotora	18 bit
Mjerenje kuta točnosti sustava kodera položaja rotora	-120 arcsec...120 arcsec
Zakretni moment kočnice	2.5 Nm
Radni napon istosmjerne kočnice	24 V
Potrošnja snage kočnice	0.46 A 11 W
Otpor kočionog svitka	52.4 Ohm

Svojstvo	Vrijednost
Induktivna kočnica svitka	700 mH
Vrijeme odvajanja kočnica	35 ms
Vrijeme zatvaranja kočnice	10 ms
DC kašnjenje odziva kočnice	2 ms
Maksimalna brzina kočnice u praznom hodu	10000 rpm
Maksimalna radna kočnica trenja	5600 J
Moment inercije kočne mase	0.074 kgcm <sup>2</sup>
Prebacivanje ciklusa zadržavanja kočnice	10 milijuna pokretanja u praznom hodu (bez rada trenja!)
MTTF, podkomponenta	190 godina, senzor položaja rotora