

# サーボモータ EMMT-AS-150-MK-HV-R3SB

製品番号: 8148291

FESTO



## データシート

特徴	値
周囲温度	-15 -C...40 -C
周囲温度の情報	80°Cまで1°Cごとに1.5%ずつのディレーティング
最大設置高さ	4000 m
最高設置高さの情報	1,000mから100ごとに-1.0%ずつのディレーティング
保管温度	-20 -C...70 -C
相対湿度	0 - 90%
規格準拠	IEC 60034
EN 60034-1に準拠した熱クラス	F
最高巻線温度	155 -C
EN 60034-1 準拠の規格クラス	S1
温度モニタ	EnDat 2.2によるモータ温度のデジタル伝送
EN 60034-7準拠のモータ型式	IM B5 IMV1 IM V3
取付位置	任意
保護等級	IP21
保護等級に関する注記	IP21(ロータリシャフトシールなしのモータシャフト向け) IP65, ロータリシャフトシールなしのモータシャフト IP67, ポートを含むモータハウジング
DIN SPEC 42955に準拠した同心性精度, 同軸性, 軸方向の振れ	N
バランス値	G2.5
グリッドトルク	ピークトルクの1.0%以下
公称条件時のベアリングの寿命	20000 h
シャフト仕様 フェザークー	DIN 6885 A 8 x 7 x 36
インタフェースコード モータアウト	150A
電気ポート 1, 接続種類	ハイブリッドプラグ
電気ポート 1, 接続方式	M40x1
電気ポート 1, 芯数	15
汚染度	2
マテリアルに関する注意事項	RoHS準拠
耐食性クラス KBK	0 - 耐腐食性なし
LABS 認証	VDMA24364-ゾーン III

特徴	値
耐振性	EN 60068-2-6準拠
耐衝撃性	EN 60068-2-29準拠 15g/11ms, EN 60068-2-27準拠
認証	RCMマーク c UL us - 認定 (OL)
CEマーク(適合性宣言を参照)	EU-EMC指令準拠 欧州低電圧指令に準拠 EU RoHS (特定有害物質使用制限) 指令準拠
UKCA マーク (適合性宣言を参照)	UK 電磁環境適合性(EMC) 規定 UK RoHS指令に準拠 UK電気機器規定に準拠
証明書発行機関	UL E342973
定格動作電圧 DC	680 V
巻き上げスイッチタイプ	アスタリスク 内側
ピン数	5
停止時トルク	33 Nm
定格トルク	13.5 Nm
ピークトルク	60 Nm
定格回転速度	3500 1/min
最高回転数	5051 1/min
最高機械的回転数	10000 1/min
定格出力 モータ	4948 W
恒久停止電流	24 A
定格電流 モータ	10.2 A
ピーク電流	50 A
モータ定数	1.32 000039
停止時トルク定数	1.54 000039
相間の電圧定数	92.9 mVmin
相と相のコイル抵抗	0.211 Ohm
相と相のコイル誘導性	3.3 mH
コイル直列インダクタンス Ld(相)	1.65 mH
巻き上げクロスインダクタンス Lq(相)	1.65 mH
電気時間比較演算子	15.6 ms
熱時間比較演算子	45 min
熱抵抗	0.46 K/W
測定フランジ	450 x 450 x 30mm, 鋼
総出力慣性モーメント	46.9 000018
製品質量	22200 g
シャフトへの許容アキシャル方向負荷	217 N
許容ラジアルシャフト負荷	1085 N
ロータポジションセンサ	アブソリュートエンコーダ, シングルターン
ロータポジションセンサ メーカー名	ECl 1319
絶対検出可能な分解能のロータポジションセンサ	1
ローターポジションセンサ インタフェース	EnDat 22
ロータポジションセンサ 測定原理	誘導
ロータポジションセンサ 作動電圧 DC	5 V
ロータポジションセンサ 作動電圧範囲 DC	3.6 V...14 V
ロータポジションセンサの1回転あたりのポジション値	524288
ロータポジションセンサ 分解能	19 bit
ロータポジションセンサ システム精度 角度測定	-65 arcsec...65 arcsec
ブレーキ保持トルク	45 Nm
作動電圧 DC ブレーキ	24 V
消費電流 ブレーキ	1.08 A
消費電力 ブレーキ	26 W

特徴	値
ブレーキ分離時間	230 ms
ブレーキ閉時間	45 ms
DCブレーキ応答遅延	6 ms
許容アイドル回転数 ブレーキ	10000 1/min
負荷慣性モーメント ブレーキ	8.2 000018
保持ブレーキのスイッチサイクル	500万回の空動作(摩擦作用無し!)
MTTF, サブコンポーネント	190年, ロータポジションセンサ