

# Servomotors EMME-AS-100-M-HS-AS

Daļas numurs: 2103499

Produkts tiks atcelts

Bez pārvada, bez bremzes.

FESTO



## Datu lapa

Pazīme	Lielums
Apkārtējās vides temperatūra	-10 ... 40 °C
Uzglabāšanas temperatūra	-20 ... 70 °C
Relatīvais gaisa mitrums	0 - 90 %
Atbilst standartam	IEC 60034
Izolācijas aizsardzības klase	F
Vērtēšanas klase saskaņā ar EN 60034-1	S1
Aizsardzības klase	IP21
Elektriskā savienošanas sistēma	Spraudnis
Materiālu piezīme	Atbilst RoHS
Korozijas noturības klasifikācija CRC	0 - Nav korozijas ietekme
PWIS conformity	VDMA24364 zone III
Autorizācija	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
CE simbols (skat atbilstības sertifikātu)	Saskaņā ar EU-EMV vadlīniju Saskaņā ar ES zemsprieguma direktīvu saskaņā ar ES RoHS direktīvu
UKCA marking (see declaration of conformity)	To UK instructions for electrical equipment To UK instructions for EMC To UK RoHS instructions
Nominālais darbības spriegums DC	565 V
Nominālais spriegums DC	565 V
Vijumu slēguma veids	Iekšējā zvaigzne
Number of pole pairs	3
Stāvēšanas moments	7,5 Nm
Nominālais griezes moments	6,4 Nm
Piķa moments	30 Nm
Nominālais rotācijas ātrums	3.000 1/min
Max. ātrums	3.941 1/min
Nominālā motora jauda	2.000 W
Nepārtrauktā atvērtās ķēdes strāva	4,6 A
Nominālā motora strāva	4,1 A
Piķa strāva	18,4 A
Motora konstante	1,561 Nm/A
Sprieguma konstante, starpfāžu	101,4 mVmin
Starpfāžu pretestība	3,2 Ohm
Starpfāžu tinumu pretestība	12 mH
Kopējais elementu inerces moments	6,41 kgcm <sup>2</sup>
Produkta svars	7.550 g
Pieļaujamā vārpstas aksiālā slodze	136 N
Pieļaujamā vārpstas radiālā slodze	680 N
Rotora pozīcijas devējs	Absolūtais viena apgrieziena enkoderis
Rotācijas pozīcijas enkodera saskarne	HIPERFACE®
Rotācijas pozīcijas enkodera mērīšanas princips	Kapacitatīvais
Rotora pozīcijas enkoderis, sinusa/kosinusa periods uz apgriezienu	16
Rotora pozīcijas enkoderis, parastā izšķirtspēja	12 Bit
Rotora pozīcijas enkoderis, parastā leņķiskā precizitāte	20 arcmin
MTTFd, sastāvdaļai	340 gadi, rotējošs pozīcijas enkoderis
Energy efficiency	ENEFF (CN) / Class 2