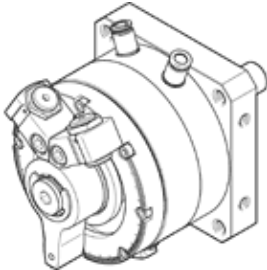


Napęd wahadłowy DSMI-63-270-A-B

Numer części: 1202485

FESTO

z zintegrowanym układem pomiaru drogi. Opcjonalna sygnalizacja
położeń końcowych przy pomocy czujników typu SME/SMT-10F-...-KL.



Karta danych

| Cecha | Wartość |
|--|--|
| Zakres nastawy kąta obrotu | 0 ... 270 deg |
| Maks. redukcja skoku w położeniach końcowych | 5 ° |
| Najmniejszy skok pozycjonowania | 5° dla pozycjonowania 15° przy Soft Stop |
| Średnica tłoka | 63 mm |
| Kąt obrotu | 0 ... 272 deg |
| Amortyzacja | P: Elastyczne pierścienie / płytki amortyzacyjne z obu stron |
| Pozycja montażu, pozycjonowanie | Dowolna |
| Pozycja montażu Soft Stop | Pozioma |
| Zasada pomiaru systemu pomiaru położenia | Analogowa |
| Konstrukcja | Wałek napędu z łożyskiem kulkowym Tłok łopatkowy |
| Sygnalizacja położenia | Przy pomocy czujników Z zintegrowanym systemem pomiaru kąta |
| Ciśnienie robocze, pozycjonowanie/Soft Stop | 4 ... 8 bar |
| Maks. częstotliwość obrotów przy ciśnieniu 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) | 1 Hz |
| Maks. prędkość przemieszczenia | 2 000 deg/s |
| Min. prędkość przemieszczenia | 50 deg/s |
| Typowy czas pozycjonowania, krótki skok, w poziomie | 0,36/0,55 s |
| Typowy czas pozycjonowania, długi skok, w poziomie | 0,64/1 s |
| Rezystancja połączenia | 5 kOhm |
| Zalecany prąd ślizgacza | < 1 μA |
| Tryb pracy | Dwustronnego działania |
| Maks. napięcie robocze DC | 42 V |
| Maks. prąd ślizgacza, krótkotrwały | 10 mA |
| Maks. pobór prądu | 4 mA |
| Nominalne napięcie robocze DC | 10 V |
| Tolerancja rezystancji połączenia | 20 % |
| Dopuszczalne wahania napięcia | < 1 % |
| Znak CE (patrz deklaracja zgodności) | Wg dyrektywy EU-EMV |
| Medium robocze | Sprężone powietrze wg ISO8573-1:2010 [6:4:4] |
| Uwagi odnośnie medium roboczego | Niemożliwa praca na powietrzu olejonym |
| Odporność na ciągłe wibracje wg DIN/IEC 68 Część 2-6 | Przetestowany zgodnie z poziomem ważności 2 |
| Klasa odporności na korozję CRC | 0 – Brak odporności na korozję |
| Stopień ochrony | IP65 Zgodnie z IEC 60529 |
| Odporność na wibracje wg DIN/IEC 68 Część 2-6 | Przetestowany zgodnie z poziomem ważności 2 |
| Temperatura otoczenia | -10 ... 60 °C |
| Maks. energia uderzenia w położeniach końcowych | 0.1 Nm |
| Maks. siła osiowa | 500 N |
| Maks. masowy moment bezwładności, poziomo | 0.6 kgm ² |
| Maks. masowy moment bezwładności, pionowo | 0.6 kgm ² |
| Maks. siła poprzeczna | 500 N |

| Cecha | Wartość |
|--|--|
| Min. masowy moment bezwładności, poziomo | 0.03 kgm ² |
| Min. masowy moment bezwładności, pionowo | 0.03 kgm ² |
| Teoretyczny moment obrotowy przy 0,6 MPa (6 bar, 87 psi) | 40 Nm |
| Waga produktu | 6 900 g |
| Rozdzielczość kątowa | ≤ 0.1 deg |
| Sygnal wyjściowy | Analogowa |
| Niezależna liniowość | 0,0025 |
| Powtarzalność pozycjonowania | +/- 0,3 deg |
| Położenie końcowe, powtarzalność soft stop | < 0,2 deg |
| Położenie pośrednie, powtarzalność soft stop | +/- 2 deg |
| Przyłącze elektryczne, system pomiaru położenia | 4-pin |
| Długość kabla | 30 m |
| Sposób montażu | Przy pomocy gwintów wewnętrznych |
| Przyłącza pneumatyczne | G1/4 |
| Materiał obudowy systemu pomiarowego | Stop aluminium Anodowanie |
| Uwaga dotycząca materiałów | Nie zawierają miedzi i PTFE Zgodne z RoHS |
| Materiał dźwigni zderzakowej | Stop aluminium Anodowanie |
| Materiał wałka napędowego | Stal Niklowanie |
| Materiał stałego zderzaka | Stal |
| Materiał obudowy | Stop aluminium Anodowanie |
| Materiał elementu sprzęgającego układu pomiarowego | NBR |
| Materiał wpustu | Stal |
| Materiał tłoka łopatkowego | Wzmocnione PET |
| Materiał obudowy złącza | Wzmocnione PA |
| Materiał rury siłownika | Stop aluminium |