

# Napęd wahadłowy ERMS-32-

Numer produktu: 8087809

FESTO



## Karta danych

| Cechy  | Wartość   |
|--|---|
| Wielkość                                     | 32  |
| Konstrukcja                                  | elektromechaniczny napęd wahadłowy ze zintegrowanym napędem ze zintegrowaną przekładnią |
| Pozycja montażu                              | dowolny   |
| Typ mocowania                                | Przy pomocy gwintu wewnętrznego   |
| Przełożenie przekładni                       | 7:1   |
| Maks. prędkość obrotowa                      | 100 1/min   |
| Luz skrętny                                  | 0.2 deg   |
| Powtarzalność                                | $\pm 0,1^\circ$   |
| Sygnalizacja położenia                       | Enkoder silnika   |
| Maks. siła osiowa                            | 450 N   |
| Maks. siła promieniowa                       | 550 N   |
| Dopuszczalny masowy moment bezwładności      | 0.0164 kgm <sup>2</sup>   |
| Waga produktu                                | 2304 g  |
| Kąt skoku pełnego kroku                      | 1.8 deg   |
| Tolerancja kąta kroku                        | $\pm 5\%$   |
| Czas pracy ciągłej                           | 100%  |
| Zasilanie elektryczne, rodzaj przyłącza      | Wtyczka   |
| Zasilanie elektryczne, technologia przyłączy | M12x1, kodowanie T wg EN 61076-2-111  |
| Zasilanie elektryczne, liczba pinów/żył      | 4   |
| Interfejs logiczny, rodzaj przyłączy         | Wtyczka   |
| Interfejs logiczny, technologia przyłączy    | M12x1, kodowanie A wg EN 61076-2-101  |
| Interfejs logiczny, liczba pinów/żył         | 8   |
| Maks. długość kabla                          | 15 m wyjścia<br>15 m wejścia<br>20 m podczas pracy IO-Link                              |
| Napięcie nominalne DC                        | 24 V  |
| Prąd znamionowy                              | 5.3 A   |
| Prąd znamionowy, silnik                      | 5 A   |
| Maks. pobór prądu                            | 5,3 A   |
| Dopuszczalne wahania napięcia                | $\pm 15\%$  |

| Cechy                                     | Wartość   |
|---|---|
| Liczba cyfrowych wejść logicznych         | 2   |
| Właściwości wejścia logicznego            | możliwość konfigurowania bez separacji galwanicznej   |
| Specyfikacja wejścia logicznego           | zgodnie z normą IEC 61131-2, typ 1  |
| Obszar roboczy wejścia logicznego         | 24 V  |
| Logika przełączania wejść                 | NPN (przełączanie do minusa)<br>PNP (przełączanie do plusa)   |
| Liczba cyfrowych wyjść logicznych 24 V DC | 2   |
| Właściwości cyfrowych wyjść logicznych    | możliwość konfigurowania bez separacji galwanicznej   |
| Maks. prąd cyfrowych wyjść logicznych     | 100 mA  |
| Logika przełączania wyjść                 | NPN (przełączanie ujemne)<br>PNP (przełączanie do plusa)  |
| IO-Link, obsługa SIO-Mode                 | Tak   |
| IO-Link, wersja protokołu                 | Device V 1.1  |
| IO-Link, Communication mode               | COM3 (230,4 kBaud)  |
| IO-Link, Port class                       | A   |
| IO-Link, liczba portów                    | 1   |
| IO-Link, szerokość danych procesowych OUT | 2 bajty   |
| IO-Link, zawartość danych procesowych OUT | Move in 1 bit<br>Move out 1 bit<br>Quit Error 1 bit<br>Move Intermediate 1 bit                          |
| IO-Link, szerokość danych procesowych IN  | 2 bajty   |
| IO-Link, zawartość danych procesowych IN  | State In 1 bit<br>State Out 1 bit<br>State Move 1 bit<br>State Device 1 bit<br>State Intermediate 1 bit |
| IO-Link, zawartość danych serwisowych IN  | 32 bity Force<br>32 bity pozycja<br>prędkość 32 bity  |
| IO-Link, minimalny czas cyklu             | 1 ms  |
| IO-Link, konieczna pamięć danych          | 0,5 kB  |
| IO-Link, Connection technology            | Wtyczka   |
| Złącze do parametryzacji                  | IO-Link<br>Interfejs użytkownika  |
| Klasa izolacji                            | B   |
| Typ silnika                               | Silnik skokowy  |
| Czujnik położenia wirnika                 | Enkoder bezwzględny, jednoobrotowy  |
| Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika | magnetyczny   |
| Homing                                    | Twardy zderzak - blok dodatni<br>Blok ograniczników stałych – ujemny                                    |
| Funkcja ochronna                          | Zabezpieczenie temperaturowe  |
| Dodatkowe funkcje                         | Powierzchnia obsługowa<br>Zintegrowana detekcja położenia krańcowego                                    |
| Wskaźnik                                  | LED   |
| Przyspieszenie kątowe                     | 140 rad/s <sup>2</sup>  |
| Certyfikacja                              | RCM Mark  |
| Znak KC                                   | KC-EMV  |
| Znak CE (patrz deklaracja zgodności)      | Zgodnie z dyrektywą kompatybilności elektromagnetycznej UE<br>zgodnie z dyrektywą UE RoHS               |
| Szczytowy moment obrotowy                 | 5.6 Nm  |
| Kod interfejsu, Basis                     | E8-55   |
| Stopień ochrony                           | IP40  |
| Temperatura przechowywania                | -20 °C...60 °C  |
| Temperatura otoczenia                     | 0 °C...50 °C  |

| <b>Cechy</b>                         | <b>Wartość</b>   |
|--------------------------------------|--|
| Uwaga na temat temperatury otoczenia | Przy temperaturze otoczenia przekraczającej 30°C obowiązuje ograniczenie mocy w wysokości 2% na każdy K.         |
| Względna wilgotność powietrza        | 0 - 85%  |
| Odporność na drgania                 | Sprawdzanie odporności podczas transportu przy drganiach o stopniu intensywności 1 wg FN 942017-4 i EN 60068-2-6 |
| Odporność na wstrząsy                | Test odporności na wstrząsy o stopniu intensywności 1 wg FN942017-5 i EN 60068-2-27                              |
| Zgodność z LABS                      | VDMA24364-strefa III   |
| Informacja o materiałach             | Zgodność z dyrektywą RoHS  |
| Maks. pobór prądu, logika            | 0.3 A  |
| Interwał konserwacji                 | Smarowanie na cały okres użytkowania   |