

Silnik serwo EMMT-AS-150-MR-HS-R2MYB

Numer produktu: 8148299

FESTO



Karta danych

| Cechy | Wartość |
|---|--|
| Temperatura otoczenia | -15 °C...40 °C |
| Uwaga na temat temperatury otoczenia | do 80°C przy wartościach znamionowych obniżonych o -1,5% na 1°C |
| Maks. wysokość ustawiania | 4000 m |
| Uwaga dotycząca maks. wysokości zabudowy | od 1000 m tylko przy wartościach znamionowych obniżonych o -1,0% na 100 m |
| Temperatura przechowywania | -20 °C...70 °C |
| Względna wilgotność powietrza | 0 - 90% |
| Spełnia normę | IEC 60034 |
| Klasa termiczna wg EN 60034-1 | F |
| Maks. temperatura uzwojenia | 155 °C |
| Klasa ratingowa zgodnie z EN 60034-1 | S1 |
| Monitorowanie temperatury | Cyfrowa transmisja temperatury silnika przez EnDat 2.2 |
| Konstrukcja silnika zgodna z EN 60034-7 | IM B5 IM V1 IM V3 |
| Pozycja montażu | dowolny |
| Stopień ochrony | IP21 |
| Uwaga o stopniu ochrony | IP21 dla wałka silnika bez pierścienia uszczelniającego wałek IP65 do wału silnika z pierścieniem uszczelniającym IP67 dla obudowy silnika z przyłączami |
| Współosiowość, koncentryczność, współosiowość, bicie osiowe wg DIN SPEC 42955 | N |
| Dokładność wyważenia | G 2,5 |
| Moment zatrzymania | <1,0% szczytowego momentu obrotowego |
| Czas przechowywania na magazynie w warunkach nominalnych | 20000 h |
| Kod interfejsu, Motor Out | 150 A |
| Przyłącze elektryczne 1, rodzaj przyłącza | Wtyczka hybrydowa |
| Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa | M23X1 |
| Przyłącze elektryczne 1, liczba pinów/żył | 15 |
| Stopień zanieczyszczenia | 2 |
| Informacja o materiałach | Zgodność z dyrektywą RoHS |
| Klasa odporności korozyjnej wg normy Festo | 0 - Brak obciążenia korozyjnego |
| Zgodność z LABS | VDMA24364-strefa III |

| Cechy | Wartość |
|--|---|
| Odporność na drgania | wg EN 60068-2-6 |
| Odporność na wstrząsy | wg EN 60068-2-29 15 g/11 ms wg EN 60068-2-27 |
| Certyfikacja | RCM Mark c UL us - Recognized (OL) |
| Znak CE (patrz deklaracja zgodności) | Zgodnie z dyrektywą kompatybilności elektromagnetycznej UE Zgodnie z dyrektywą niskonapięciową UE zgodnie z dyrektywą UE RoHS |
| Znak UKCA (patrz deklaracja zgodności) | wg przepisów UK dot. EMV wg przepisów UK RoHS wg przepisów UK dot. urządzeń elektrycznych |
| Jednostka certyfikująca | TÜV 968/FSP 2317.00/21 UL E342973 |
| Znamionowe napięcie robocze DC | 680 V |
| Typ uzwojenia | Gwiazda wewn. |
| Liczba par biegunów | 5 |
| Moment obrotowy postojowy | 33 Nm |
| Znamionowy moment obrotowy | 27.1 Nm |
| Szczytowy moment obrotowy | 64 Nm |
| Znamionowa prędkość obrotowa | 1500 1/min |
| Maks. prędkość obrotowa | 2368 1/min |
| Maks. mechaniczna prędkość obrotowa | 10000 1/min |
| Moc znamionowa silnika | 4257 W |
| Prąd ciągły w stanie spoczynku | 11.4 A |
| Prąd znamionowy, silnik | 9.5 A |
| Prąd szczytowy | 24 A |
| Stała silnika | 2.85 Nm/A |
| Stała momentu obrotowego postojowego | 3.3 Nm/A |
| Stała napięcia faza-faza | 199.4 mVmin |
| Rezystancja uzwojenia faza-faza | 0.935 Ohm |
| Indukcyjność uzwojenia faza-faza | 14.6 mH |
| Indukcyjność uzwojenia wzdłużnego Ld (faza) | 7.2 mH |
| Indukcyjność uzwojenia krzyżowego Lq (faza) | 7.3 mH |
| Elektryczna stała czasowa | 15.4 ms |
| Termiczna stała czasowa | 45 min |
| Opór cieplny | 0.45 K/W |
| Kołnierz pomiarowy | 450 x 450 x 30 mm, stal |
| Całkowity wyjściowy moment bezwładności | 46.9 kgcm ² |
| Waga produktu | 22200 g |
| Dopuszczalne osiowe obciążenie wałka | 294 N |
| Dopuszczalne promieniowe obciążenie wałka | 1470 N |
| Czujnik położenia wirnika | Enkoder Safety, bezwzględny, wieloobrotowy |
| Czujnik położenia wirnika, oznaczenie producenta | EQI 1331 |
| Czujnik położenia wirnika, bezwzględne wykrywanie obrotów | 4096 |
| Czujnik położenia wirnika, interfejs | EnDat 22 |
| Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika | indukcyjny |
| Czujnik położenia wirnika, napięcie robocze DC | 5 V |
| Czujnik położenia wirnika, zakres napięcia roboczego DC | 3.6 V...14 V |
| Czujnik położenia wirnika, liczba impulsów na każdy obrót | 524288 |
| Czujnik położenia wirnika, rozdzielczość | 19 bit |
| Czujnik położenia wirnika, dokładność systemu pomiaru kąta | -65 arcsec...65 arcsec |
| Moment trzymający hamulca | 45 Nm |
| Napięcie robocze DC, hamulec | 24 V |
| Pobór prądu przez hamulec | 1.08 A |
| Pobór mocy hamulca | 26 W |

| Cechy | Wartość |
|---|---|
| Czas zwolnienia hamulca | 230 ms |
| Czas zamykania hamulca | 45 ms |
| Opóźnienie zadziałania hamulca DC | 6 ms |
| Maks. prędkość obrotowa bez obciążenia, hamulec | 10000 1/min |
| Masowy moment bezwładności, hamulec | 8.2 kgcm ² |
| Cykle przełączania, hamulec | 5 mln uruchomień bez obciążenia (bez tarcia!) |
| Safety Integrity Level (SIL), części składowe | SIL 2, enkoder |
| Performance Level (PL), części składowe | Kategoria 3, Performance Level d, enkoder |
| PFHd, części składowe | 15 x 10E-9, enkoder |
| Okres eksploatacji Tm, podzespoły | 20 lat, czujnik położenia wirnika |
| MTTF, części składowe | 190 lat, czujnik położenia wirnika |
| Efektywność energetyczna | ENEFF (CN) / Class 1 |