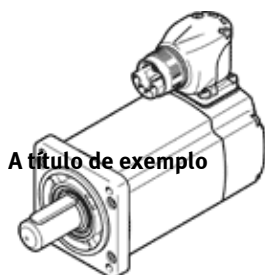
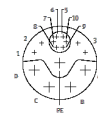


# servomotor EMMT-AS-100-

Código da peça: 5185818

FESTO



## Ficha técnica

Especificações técnicas gerais – os valores individuais dependem da sua configuração.

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-15 ... 40 °C
Observação sobre a temperatura ambiente	até 80°C com redução de torque -1,5%/°C até 80 °C com redução de torque de -1,75% por grau Celsius até 80 °C com redução de torque de -2,25% por grau Celsius
Altura máx. de montagem	4.000 m
Observação sobre altura máx. de montagem	A partir de 1.000 m somente com desaceleração de -1,0% por 100 m
Temperatura de armazenamento	-20 ... 70 °C
Umidade relativa do ar	0 - 90 %
Conforme norma	IEC 60034
Classe térmica conforme EN 60034-1	F
Temperatura máx. da bobina	155 °C
Classe de medição conforme EN 60034-1	S1
Monitoramento da temperatura	Transmissão digital da temperatura do motor por EnDat 2.2
Design do motor conforme EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Posição de instalação	Nos dois lados
Classe de proteção	IP40 IP65
Observação sobre grau de proteção:	IP40 eixo do motor sem RWDR IP65 eixo do motor com RWDR IP67 para o corpo do motor, incluindo sistema de conexão
Concentricidade, coaxialidade, excentricidade axial conforme DIN SPEC 42955	N
Qualidade do balanceamento	G 2,5
Torque de travamento	<1,0% do torque de pico
Durabilidade do mancal em condições normais	20.000 h
Tipo de construção do eixo chaveta	DIN 6885 A 6 x 6 x 32
Código de interface, saída do motor	100A
Conexão elétrica 1, tipo de conexão	Conectores híbridos
Conexão elétrica 1, tecnologia de conexão	M23x1
Conexão elétrica 1, número de pinos/fios	15
Grau de contaminação	2
Observações sobre material	Conforme RoHS
Classe de resistência à corrosão KBK	0 – Sem resistência à corrosão
Conformidade LABS	VDMA24364-Zona III
Resistência à vibração	Teste de aplicação do transporte com grau de severidade 2 conforme FN 942017-4 e EN 60068-2-6
Resistência a choques	Teste de choque com nível de gravidade 2 conforme FN 942017-5 e EN 60068-2-27
Autorização	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Certificação CE (veja Declaração de Conformidade)	conforme Diretriz EU-EMV

<b>Característica</b>	<b>Valor</b>
	Conforme Diretriz EU sobre baixa tensão conforme EU-RoHS-RL
Marca UKCA (ver declaração de conformidade)	conforme regulamentos do Reino Unido para equipamentos elétricos conforme regulamentos do Reino Unido para EMV conforme regulamentos RoHS do Reino Unido
Órgão emissor do certificado	UL E342973
Tensão operacional nominal c.c.	680 V
Tipo de comutação da bobina	Estrela interna
Quantidade de pares do polo	5
Torque de paralisação	6,3 ... 13 Nm
Torque nominal	5,1 ... 7,8 Nm
Torque máximo	13,7 ... 38,7 Nm
Velocidade nominal de rotação	2.700 1/min
Rotação máxima	4.530 ... 5.150 1/min
Rotação mecânica máx.	13.000 1/min
Potência nominal motor	1.450 ... 2.200 W
Corrente de parada contínua	4,4 ... 9,7 A
Corrente nominal do motor	3,5 ... 5,9 A
Corrente de pico	13,7 ... 36 A
Constante de motor	1,32 ... 1,54 Nm/A
Constante do torque de parada	1,34 ... 1,75 Nm/A
Tensão constante, fase-a-fase	93,2 ... 106 mVmin
Resistência da bobina fase-fase	0,81 ... 3,35 Ohm
Indutividade da bobina fase-fase	9 ... 32,4 mH
Indutância longitudinal do enrolamento Ld (fase)	5,7 ... 17,8 mH
Indutância transversal do enrolamento Lq (fase)	6,8 ... 24,3 mH
Constante de tempo elétrica	14,5 ... 16,7 ms
Constante de tempo térmica	68 ... 74 min
Resistência térmica	0,39 ... 0,6 K/W
Flange de medição	300x300x20 aço
Momento de inércia geral na alimentação de ar comprimido	3,15 ... 10,6 kgcm <sup>2</sup>
Peso do produto	5.500 ... 13.300 g
Carga do eixo axial admissível	200 N
Carga de eixo radial admissível	815 ... 1.110 N
Sensor de posição do rotor	Encoder absoluto única volta Encoder absoluto multivoltas
Sistema de medição de posição da designação do fabricante	ECI 1319 EQI 1331
Sistema de medição de posição absoluto das rotações	1 ... 4.096 N
Interface do encoder de posição do rotor	EnDat 22
Princípio de medição do encoder de posição do rotor	indutivo
Sistema de medição de posição da tensão de alimentação CC	5 V
Sistema de medição de posição da amplitude de tensão de serviço CC	3,6 ... 14 V
Sistema de medição de posição do número de posições por rotação	524.288
Ativação do encoder de posição do rotor	19 Bit
Sistema de medição de posição da precisão do sistema da medição de ângulos	-65 ... 65 arcsec
Torque de fixação de freio	11 ... 18 Nm
Tensão de serviço c.c. para freios	24 V
Consumo de energia do freio	0,75 ... 1 A
Consumo de potência, freio	18 ... 24 W
Resistência da bobina do freio	24 ... 32 Ohm
Indutância da bobina do freio	900 mH
Tempo de separação do freio	≤ 80 ms
Tempo de fechamento do freio	≤ 40 ms
Retardo de resposta CC do freio	≤ 5 ms
Marcha lenta máx. do freio	10.000 1/min
Trabalho de fricção máx. do freio	12.000 ... 15.000 J
Momento de inércia do freio	0,74 ... 2,15 kgcm <sup>2</sup>
Ciclos de comutação do freio de motor	10 milhões de acionamentos sem carga (sem trabalho de fricção)
MTTF, subcomponente	190 anos, sistema de medição de posição

<b>Característica</b>	<b>Valor</b>
Eficiência energética	ENEFF (CN) / Class 2