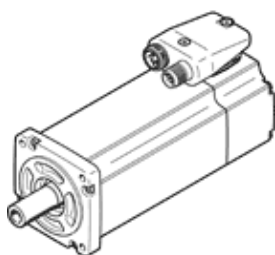


# Серводвигатель EMME-AS-60-M-LS-AS

№ изделия: 2089730  
Продукт будет снят с производства  
Без редуктора, без тормоза.

FESTO



## Таблица данных

Характеристика	Значение
Температура окружающей среды	-10 ... 40 °C
Температура хранения	-20 ... 70 °C
Относительная влажность воздуха	0 - 90 %
Соответствует стандарту	IEC 60034
Класс защиты изоляции	F
Класс расчета параметров по стандарту EN 60034-1	S1
Класс защиты	IP21
Система электрического соединения	Разъем
Замечания по материалу	Соответствует директиве по ограничению использования опасных веществ (RoHS)
Классификация сопротивления коррозии CRC	0 - Нет стойкости к коррозии
PWIS conformity	VDMA24364 zone III
Авторизация	RCM Mark с UL us - Recognized (OL)
Обозначение CE (см. заявление о соответствии)	в соответствии с директивой EU по электромагнитной совместимости EMC в соответствии с директивой EU по оборудованию низкого напряжения в соответствии с директивой EU RoHS
UKCA marking (see declaration of conformity)	To UK instructions for electrical equipment To UK instructions for EMC To UK RoHS instructions
Номинальное рабочее напряжение DC	360 V
Номинальное напряжение DC	360 V
Тип переключателя обмотки	Звезда внутри
Number of pole pairs	3
Момент удержания	1,5 Nm
Номинальный момент	1,2 Nm
Пиковый момент	6 Nm
Номинальная скорость вращения	3.000 1/min
Макс. скорость	4.925 1/min
Номинальная мощность мотора	380 W
Ток холостого хода	1,8 A
Номинальный ток мотора	1,5 A
Пиковый ток	7,2 A
Постоянная мотора	0,8 Nm/A
Константа напряжения, фаза-фаза	51,7 mV/min
Сопротивление обмотки фаза-фаза	9,8 Ohm
Индуктивность обмотки фаза-фаза	16,8 mH
Общий момент инерции массы при подъеме	0,413 kgcm <sup>2</sup>
Вес продукта	1.850 g
Допустимая осевая нагрузка на вал	54 N
Допустимая радиальная нагрузка на вал	270 N
Датчик положения ротора	Абсолютный однооборотный энкодер
Интерфейс поворотного энкодера	HIPERFACE®

Характеристика	Значение
Принцип измерения поворотного энкодера	Емкостной
Датчик положения ротора, синусоидальные / косинусоидальные периоды на оборот	16
Датчик положения ротора, типичное разрешение	12 Bit
Датчик положения ротора, типичная угловая точность	20 arcmin
MTTFd, субэлемент	340 лет, поворотный энкодер