

# Servomotor EMMT-AS-150-MR-HV-R3SB

Številka dela: 8148303

FESTO



## Podatkovni list

Značilnost	Vrednost
Temperatura okolice	-15 °C...40 °C
Napotek glede temperature okolice	do 80 °C z odstopanjem za -1,5 % na stopinjo Celzija
Največja višina postavitve	4000 m
Napotek glede največje višine postavitve	od 1.000 m naprej samo z zmanjšanjem vrednosti za -1,0 % na 100 m
Temperatura skladiščenja	-20 °C...70 °C
Relativna zračna vlažnost	0–90 %
V skladu s standardom	IEC 60034
Toplotni razred v skladu z EN 60034-1	F
Največja temperatura navitja	155 °C
Nazivni razred v skladu z EN 60034-1	S1
Nadzor temperature	Digitalni prenos temperature motorja prek EnDat 2.2
Zasnova motorja v skladu z EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Položaj vgradnje	poljubno
Stopnja zaščite	IP21
Napotek glede stopnje zaščite	IP21 za motorno gred brez tesnilnega obroča radialne gredi IP65 za motorno gred z radialnim tesnilnim obročem IP67 za motorno ohišje, vključno s priključno tehniko
Natančnost krožnega teka, koaksialnost, načrtovani tek v skladu z DIN SPEC 42955	N
Natančnost uravnoteženja	G 2,5
Zaskočni moment	< 1,0 % koničnega navora
Življenjska doba ležaja pri nazivnih pogojih	20000 h
Koda vmesnika Motor Out	150 A
Električni priključek 1, vrsta priključka	Hibridni vtič
Električni priključek 1, priključna tehnika	M40x1
Električni priključek 1, število polov/žil	15
Stopnja umazanosti	2
Napotek glede materialov	V skladu z RoHS
Razred korozijske odpornosti KBK	0 – brez korozijske obremenitve
Skladnost z LABS	VDMA24364 – cona III
Odpornost proti vibracijam	v skladu z EN 60068-2-6

Značilnost	Vrednost
Odpornost proti udarcem	v skladu z EN 60068-2-29 15 g/11 ms v skladu z EN 60068-2-27
Odobritev	RCM Mark c UL us – Recognized (OL)
Oznaka CE (glej izjavo o skladnosti)	v skladu z direktivo EU EMV v skladu z direktivo EU o nizki napetosti v skladu z direktivo EU RoHS
Oznaka UKCA (glejte izjavo o skladnosti)	v skladu s predpisi Združenega kraljestva za EMC v skladu s predpisi ZK RoHS v skladu s predpisi Združenega kraljestva za električno opremo
Pristojni organ za izdajo certifikata	UL E342973
Nazivna delovna napetost DC	680 Volt
Vezava navitja	Zvezda, znotraj
Število parov polov	5
Navor v mirovanju	33 Nm
Nazivni navor	13.5 Nm
Konični navor	60 Nm
Nazivna vrtilna hitrost	3500 1/min
Največja vrtilna hitrost	5051 1/min
Največja mehanska vrtilna hitrost	10000 1/min
Nazivna moč motorja	4948 W
Stalni tok v mirovanju	24 A
Nazivni tok motorja	10.2 A
Konični tok	50 A
Motorna konstanta	1.32 000039
Konstanta navora pri mirovanju	1.54 000039
Napetostna konstanta faza-faza	92.9 mVmin
Upornost navitja, faza-faza	0.211 Ohm
Induktivnost navitja, faza-faza	3.3 000042
Vzdolžna induktivnost navitja Ld (faza)	1.65 000042
Navitje, prečna induktivnost Lq (faza)	1.65 000042
Električna časovna konstanta	15.6 ms
Toplotna časovna konstanta	45 Min.
Toplotna odpornost	0.46 K/W
Merilna prirobnica	450 x 450 x 30 mm, jeklo
Skupni odgonski vztrajnostni moment	46.9 000018
Teža izdelka	22200 g
Dovoljena aksialna obremenitev gredi	217 N
Dovoljena radialna obremenitev gredi	1085 N
Senzor položaja rotorja	Absolutni enkoder, single turn
Senzor položaja rotorja, oznaka proizvajalca	ECl 1319
Senzor položaja rotorja, absolutno zaznani vrtljaji	1
Vmesnik senzorja položaja rotorja	EnDat 22
Merilno načelo senzorja položaja rotorja	induktivno
Senzor položaja rotorja, delovna napetost DC	5 Volt
Senzor položaja rotorja, območje delovne napetosti DC	3.6 Volt...14 Volt
Senzor položaja rotorja, vrednosti položaja na obrat	524288
Ločljivost senzorja položaja rotorja	19 bit
Senzor položaja rotorja, natančnost sistema, merjenje kota	-65 arcsec...65 arcsec
Držalni moment zavore	45 Nm
Delovna napetost, DC, zavora	24 Volt
Odjem toka zavore	1.08 A
Poraba energije, zavora	26 W
Ločitveni čas zavore	230 ms

Značilnost	Vrednost
Čas zapiranja zavore	45 ms
Zakasnitev odziva zavore DC	6 ms
Največja vrtilna hitrost prostega teka, zavora	10000 1/min
Masni vztrajnostni moment zavore	8.2 000018
Preklopni cikli zadrževalne zavore	5 milijonov praznih aktiviranj (brez trenja)
MTTF, podkomponenta	190 let, senzor položaja rotorja