

motor paso a paso EMMT-ST-87-M-RM

Número de artículo: 8156193

FESTO



Hoja de datos

| Característica | Valor |
|---|--|
| Temperatura ambiente | -15 °C...40 °C |
| Nota sobre la temperatura ambiente | hasta 80 °C con reducción de -2 %/°C |
| Máx. altura de montaje | 4000 m |
| Nota sobre la altura máxima de montaje | A partir de 1.000 m solo con reducción de -1,0 % por 100 m |
| Temperatura de almacenamiento | -20 °C...70 °C |
| Humedad relativa del aire | 0 - 90 % |
| Conforme a la norma | IEC 60034 |
| Clase térmica según EN 60034-1 | B |
| Temperatura máxima de devanado | 130 °C |
| Clase de dimensionado según EN 60034-1 | S1 |
| Supervisión de la temperatura | Díg. temp. motor por BiSS-C |
| Forma de motor según EN 60034-7 | IM B5 IM V1 IM V3 |
| Posición de montaje | Cualquiera |
| Grado de protección | IP40 |
| Nota sobre el grado de protección | IP40 para el árbol del motor sin anillo de obturación radial IP65 para la caja motor, incluida la técnica de conexión |
| Código de interfaz, salida motor | 87A |
| Conexión eléctrica 1, tipo de conexión | Conector híbrido |
| Conexión eléctrica 1, técnica de conexión | M17x0,75 |
| Conexión eléctrica 1, cantidad de contactos/hilos | 12 |
| Nota sobre el material | Conformidad con la Directiva RoHS |
| Clase de resistencia a la corrosión CRC | 0 - sin riesgo de corrosión |
| Conformidad PWIS | VDMA24364-Zona III |
| Resistencia a las vibraciones | Control para el transporte con grado de severidad 2 según FN 942017-4 y EN 60068-2-6 |
| Resistencia a los golpes | Control de impactos con grado de severidad 2, según FN 942017-5 y EN 60068-2-27 |
| Certificación | RCM c UL us - Recognized (OL) |

| Característica | Valor |
|---|---|
| Marcado CE (véase la declaración de conformidad) | Según Directiva de máquinas CEM de la UE Según la Directiva RoHS de la UE |
| Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad) | Según la normativa del Reino Unido sobre CEM Según la normativa RoHS del Reino Unido |
| Organismo que expide el certificado | UL E342973 |
| Tensión nominal de funcionamiento DC | 48 V |
| Número de pares de polos | 50 |
| Momento de retención del motor | 6.6 Nm |
| Momento de giro nominal | 5.9 Nm |
| Momento de giro máximo | 6.8 Nm |
| Revoluciones nominales | 140 1/min |
| Revoluciones máx. | 600 1/min |
| Revoluciones mecánicas máx. | 7000 1/min |
| Ángulo de paso con paso completo | 1.8 grado |
| Tolerancia del ángulo de paso | ±5 % |
| Potencia nominal del motor | 87 W |
| Corriente permanente en reposo | 8.2 A |
| Corriente nominal del motor | 7.5 A |
| Corriente de pico | 12 A |
| Constante del motor | 0.79 Nm/A |
| Constante de tensión, fase | 56.6 mV/min |
| Resistencia del devanado, fase | 0.27 Ohm |
| Inducción de la bobina, fase, por fase individual (sin concatenación) | 2.3 mH |
| Devanado inductancia longitudinal Ld (fase) | 3.6 mH |
| Inductancia transversal Lq del devanado (fase) | 2.3 mH |
| Constante de tiempo eléctrica | 8.5 ms |
| Constante de tiempo térmica | 32 min. |
| Resistencia térmica | 0.83 K/W |
| Brida de medición | 250 x 250 x 15 mm, acero |
| Par de salida total de inercia | 1.906 kgcm ² |
| Peso del producto | 3490 g |
| Carga axial admisible del eje | 60 N |
| Esfuerzo radial admisible del eje | 220 N |
| Transmisor de posición del rotor | Encoder absoluto, multivuelta |
| Designación del fabricante del transmisor de posición del rotor | KCD-BC33B-1617-U09C-JAQ-009 |
| Vueltas detectables de manera absoluta del transmisor de posición del rotor | 16384 |
| Transmisor de posición del rotor, interfaz | BiSS-C |
| Transmisor de posición del rotor, principio de medición | Magnético |
| Tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor | 14 V |
| Margen de tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor | 4.75 V...15 V |
| Períodos de seno y coseno por rotación del transmisor de posición del rotor | 2 |
| Valores de posición por revolución del transmisor de posición del rotor | 131072 |
| Resolución del transmisor de posición del rotor | 17 bit |
| Precisión del sistema de medición de ángulos del transmisor de posición del rotor | -360 arcsec...360 arcsec |
| MTTF, componente parcial | 20 años, transmisor de posición del rotor |