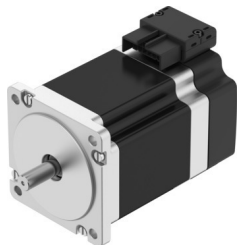


Motore passo-passo EMMB-ST-87-M-SM

Codice prodotto: 8156157

FESTO



Foglio dati

| Caratteristica | Valore |
|---|--|
| Temperatura ambiente | -15 °C...40 °C |
| Nota sulla temperatura ambiente | fino a 80 °C con declassamento -2%/°C |
| Altezza di installazione massima | 4000 m |
| Nota su altezza di installazione max. | A partire da 1.000 m: solo con declassamento da -1,0% per 100 m |
| Temperatura di stoccaggio | -20 °C...70 °C |
| Umidità relativa dell'aria | 0 - 90% |
| Conforme allo standard | IEC 60034 |
| Classe di temperatura conforme EN 60034-1 | B |
| Temperatura max. avvolgimento | 130 °C |
| Classe di valutazione conforme EN 60034-1 | S1 |
| Monitoraggio temperatura | Digitare la temperatura del motore tramite BiSS-C |
| Tipo motore conforme a EN 60034-7 | IM B5 IM V1 IM V3 |
| Posizione di montaggio | Opzionale |
| Grado di protezione | IP20 |
| Nota sul grado di protezione | IP40 per albero motore senza guarnizione anulare dell'albero |
| Codice interfaccia, uscita motore | 87 A |
| Collegamento elettrico ingresso 1, tipo di collegamento | Connettore maschio ibrido |
| Collegamento elettrico 1, connettore | Configurazione degli attacchi L10 |
| Collegamento elettrico 1, numero di poli | 14 |
| Nota sui materiali | Conforme alla direttiva EU 2002/95 (RoHS) |
| Classe di resistenza alla corrosione CRC | 0 - Nessuna corrosione o sollecitazione |
| Conformità PWIS | VDMA24364 zona III |
| Resistenza alle vibrazioni | Test applicazione per il trasporto con livello di gravità 2 secondo FN 942017-4 e EN 60068-2-6 |
| Resistenza agli urti | Prova agli urti con livello di gravità 2 secondo FN 942017-5 e EN 60068-2-27 |
| Approvazione | Marchio di fabbrica RCM |
| Marchio CE (vedere dichiarazione di conformità) | Conforme Direttiva EMC Conforme alla direttiva EU RoHS Istruzioni UK per CEM Istruzioni RoHS UK |

| Caratteristica | Valore |
|--|---|
| Tensione nominale d'esercizio DC | 48 V |
| Numero di coppie di poli | 50 |
| Coppia di mantenimento del motore | 6.6 Nm |
| Coppia nominale | 5.9 Nm |
| Picco della coppia | 6.8 Nm |
| Velocità nominale di rotazione | 140 1/min |
| Velocità di rotazione max. | 600 1/min |
| Max. velocità meccanica | 8000 1/min |
| Angolo di passo per un passo completo | 1.8 deg |
| Tolleranza dell'angolo di passo | ±5% |
| Potenza nominale del motore | 87 W |
| Corrente di stallo continua | 8.2 A |
| Corrente nominale del motore | 7.5 A |
| Corrente di picco | 12 A |
| Costante motore | 0.79 Nm/A |
| Voltaggio costante, fase | 56.6 mV/min |
| Resistenza dell'avvolgimento di una fase | 0.27 Ohm |
| Induttanza avvolgimento di fase | 2.3 mH |
| Induttività trasversale di avvolgimento Ld (fase) | 3.6 mH |
| Induttanza dell'avvolgimento Lq (fase) | 2.3 mH |
| Costante di tempo elettrica | 8.5 ms |
| Costante di tempo termico | 33 min |
| Resistenza termica | 0.88 K/W |
| Dimensioni della flangia | 250 x 250 x 15 mm, acciaio |
| Momento d'inerzia di massa totale dell'uscita | 1.906 kgcm ² |
| Peso prodotto | 3320 g |
| Carico assiale ammissibile sull'albero | 60 N |
| Carico radiale ammissibile sull'albero | 220 N |
| Trasduttore di posizione del rotore | Encoder di valore assoluto a rotazione multipla |
| Nome del produttore del trasduttore di posizione del rotore | KCD-BC33B-1617-U09C-JAQ-009 |
| Trasduttore di posizione del rotore, rivoluzioni rilevabili assolute | 16384 |
| Connessione encoder posizione del rotore | BiSS-C |
| Trasduttore di posizione del rotore, encoder principio di misura | Magnetico |
| Trasduttore di posizione del rotore, tensione di esercizio DC | 14 V |
| Trasduttore di posizione del rotore, intervallo tensione di esercizio DC | 4.75 V...15 V |
| Enc. pos. rotore, sin/cosin p/r | 2 |
| Trasduttore di posizione del rotore, valori di posizione per giro | 131072 |
| Risoluzione del trasduttore di posizione del rotore | 17 bit |
| Trasduttore di posizione del rotore, precisione del sistema di misurazione dell'angolo | -360 arcsec...360 arcsec |
| Tempo medio fino al guasto (MTTF), sottocomponente | 20 anni, trasduttore di posizione del rotore |