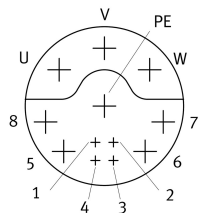


サーボモータ
EMMH-AS-88-MKA-HS-S1MB-T
製品番号: 8215352

FESTO



データシート

特徴	値
周囲温度	-30 °C...40 °C
周囲温度の情報	80°Cまで1°Cごとに1.5%ずつのディレーティング
最大設置高さ	3000 m
最高設置高さの情報	1,000mから100ごとに-1.0%ずつのディレーティング
保管温度	-20 °C...70 °C
相対湿度	0 ~ 100 %
規格準拠	IEC 60034
EN 60034-1に準拠した熱クラス	F
最高巻線温度	155 °C
EN 60034-1 準拠の規格クラス	S1
温度モニタ	EnDat 2.2によるモータ温度のデジタル伝送
EN 60034-7準拠のモータ型式	IM B14 IM V18
取付位置	任意
保護等級	IP69K
DIN SPEC 42955に準拠した同心性精度, 同軸性, 軸方向の振れ	N
バランス値	G2.5
グリッドトルク	ピークトルクの1.0%以下
公称条件時のベアリングの寿命	20000 h
インタフェースコード モータアウト	88C
電気ポート 1, 接続種類	ハイブリッド プラグ
電気ポート 1, 接続方式	M17x0.75
電気ポート 1, 芯数	15
汚染度	2
マテリアルに関する注意事項	RoHS準拠
耐食性クラス KBK	4 - 特に強度の耐腐食性 (レーザーマーキングを除く)
LABS 認証	VDMA24364-ゾーン III
食品産業における適合性	食品との直接接触が認められている
耐振性	EN 60068-2-6準拠

特徴	値
耐衝撃性	EN 60068-2-29準拠 15g/11ms, EN 60068-2-27準拠
認証	RCMマーク
CEマーク (適合性宣言を参照)	EU-EMC指令準拠 欧州低電圧指令に準拠 EU RoHS (特定有害物質使用制限) 指令準拠
UKCA マーク (適合性宣言を参照)	UK 電磁環境適合性(EMC) 規定 UK RoHS指令に準拠 UK電気機器規定に準拠
定格動作電圧 DC	680 V
巻き上げスイッチタイプ	アスタリスク 内側
ピン数	5
停止時トルク	2 Nm
定格トルク	1.2 Nm
ピークトルク	6.8 Nm
定格回転速度	3100 1/min
最高回転数	8000 1/min
最高機械的回転数	8000 1/min
角加速	100000 rad/s ²
定格出力 モータ	390 W
恒久停止電流	2.7 A
定格電流 モータ	1.8 A
ピーク電流	9.5 A
モータ定数	0.69 Nm/A
停止時トルク定数	0.74 Nm/A
相間の電圧定数	49.6 mVmin
相と相のコイル抵抗	3.6 Ohm
相と相のコイル誘導性	15 mH
コイル直列インダクタンス Ld(相)	6.8 mH
巻き上げクロスインダクタンス Lq(相)	7.5 mH
電気時間比較演算子	3.5 ms
熱時間比較演算子	61 min
熱抵抗	1.14 K/W
測定フランジ	300 x 300 x 30 mm, 鋼
負荷慣性モーメント ロータ	1.12 kgcm ²
総出力慣性モーメント	1.53 kgcm ²
製品質量	5200 g
シャフトへの許容アキシャル方向負荷	76 N
許容ラジアルシャフト負荷	380 N
ロータポジションセンサ	アブソリュートエンコーダ, マルチターン
ロータポジションセンサ メーカー名	EQI 1131
絶対検出可能な分解能のロータポジションセンサ	4096
ローターポジションセンサ インタフェース	EnDat 22
ロータポジションセンサ 測定原理	誘導
ロータポジションセンサ 作動電圧 DC	5 V
ロータポジションセンサ 作動電圧範囲 DC	3.6 V...14 V
ロータポジションセンサの1回転あたりのポジション値	524288
ロータポジションセンサ 分解能	19 bit
ロータポジションセンサ システム精度 角度測定	-120 arcsec...120 arcsec
ブレーキ保持トルク	6 Nm
作動電圧 DC ブレーキ	24 V
消費電流 ブレーキ	0.5 A
消費電力 ブレーキ	12 W
ブレーキのコイル抵抗	48 Ohm

特徴	値
コイルインダクタンス ブレーキ	2100 mH
ブレーキ分離時間	50 ms
ブレーキ閉時間	45 ms
DCブレーキ応答遅延	10 ms
許容アイドル回転数 ブレーキ	10000 1/min
1制動あたりの最高摩擦仕事	570 J
1時間当たりの緊急停止回数	1
ブレーキ摩擦	570 kJ
負荷慣性モーメント ブレーキ	0.41 kgcm ²
保持ブレーキのスイッチサイクル	1000万回の空動作 (摩擦作用無し)
MTTF, サブコンポーネント	190年, ロータポジションセンサ