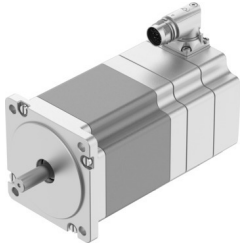


Silnik skokowy EMMT-ST-87-M-RMB

Numer produktu: 8156196

FESTO



Karta danych

Cechy	Wartość
Temperatura otoczenia	-15 °C...40 °C
Uwaga na temat temperatury otoczenia	do 80°C z obniżeniem wartości znamionowych -2% /°C
Maks. wysokość ustawiania	4000 m
Uwaga dotycząca maks. wysokości zabudowy	od 1000 m tylko przy wartościach znamionowych obniżonych o -1,0% na 100 m
Temperatura przechowywania	-20 °C...70 °C
Względna wilgotność powietrza	0 - 90%
Spełnia normę	IEC 60034
Klasa termiczna wg EN 60034-1	B
Maks. temperatura uzwojenia	130 °C
Klasa ratingowa zgodnie z EN 60034-1	S1
Monitorowanie temperatury	Cyfrowa temp. silnika przez BiSS-C
Konstrukcja silnika zgodna z EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Pozycja montażu	dowolny
Stopień ochrony	IP40
Uwaga o stopniu ochrony	IP40 dla wału silnika bez pierścienia uszczelniającego IP65 dla obudowy silnika z przyłączami
Kod interfejsu, Motor Out	87 A
Przyłącze elektryczne 1, rodzaj przyłącza	Wtyczka hybrydowa
Przyłącze elektryczne 1, technika przyłączeniowa	M17X0,75
Przyłącze elektryczne 1, liczba pinów/żył	12
Informacja o materiałach	Zgodność z dyrektywą RoHS
Klasa odporności korozyjnej wg normy Festo	0 - Brak obciążenia korozyjnego
Zgodność z LABS	VDMA24364-strefa III
Odporność na drgania	Test odporności podczas transportu przy drganiach o stopniu intensywności 2 wg FN 942017-4 i EN 60068-2-6
Odporność na wstrząsy	Test odporności na wstrząsy o stopniu intensywności 2 wg FN 942017-5 i EN 60068-2-27

Cechy	Wartość
Certyfikacja	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Znak CE (patrz deklaracja zgodności)	Zgodnie z dyrektywą kompatybilności elektromagnetycznej UE zgodnie z dyrektywą UE RoHS
Znak UKCA (patrz deklaracja zgodności)	wg przepisów UK dot. EMV wg przepisów UK RoHS
Jednostka certyfikująca	UL E342973
Znamionowe napięcie robocze DC	48 V
Liczba par biegunów	50
Moment trzymający silnika	6.6 Nm
Znamionowy moment obrotowy	5.9 Nm
Szczytowy moment obrotowy	6.8 Nm
Znamionowa prędkość obrotowa	140 1/min
Maks. prędkość obrotowa	600 1/min
Maks. mechaniczna prędkość obrotowa	7000 1/min
Kąt skoku pełnego kroku	1.8 stopień
Tolerancja kąta kroku	±5%
Moc znamionowa silnika	87 W
Prąd ciągły w stanie spoczynku	8.2 A
Prąd znamionowy, silnik	7.5 A
Prąd szczytowy	12 A
Stała silnika	0.79 Nm/A
Stała napięcia, faza	56.6 mVmin
Rezystancja uzwojenia faza	0.27 om
Indukcyjność uzwojenia faza na każdą pojedynczą fazę (nieskojarzona)	2.3 mH
Indukcyjność uzwojenia wzdużnego Ld (faza)	3.6 mH
Indukcyjność uzwojenia krzyżowego Lq (faza)	2.3 mH
Elektryczna stała czasowa	8.5 ms
Termiczna stała czasowa	32 min
Opór cieplny	0.83 K/W
Kołnierz pomiarowy	250 x 250 x 15 mm, stal
Całkowity wyjściowy moment bezwładności	2.016 kgcm ²
Waga produktu	4320 g
Dopuszczalne osiowe obciążenie wałka	60 N
Dopuszczalne promieniowe obciążenie wałka	220 N
Czujnik położenia wirnika	Enkoder bezwzględny, wieloobrotowy
Czujnik położenia wirnika, oznaczenie producenta	KCD-BC33B-1617-U09C-JAQ-009
Czujnik położenia wirnika, bezwzględne wykrywanie obrotów	16384
Czujnik położenia wirnika, interfejs	BiSS-C
Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika	magnetyczny
Czujnik położenia wirnika, napięcie robocze DC	14 V
Czujnik położenia wirnika, zakres napięcia roboczego DC	4.75 V...15 V
Czujnik położenia wirnika, okresy sinusoidalne/kosinusoidalne na obrót	2
Czujnik położenia wirnika, liczba impulsów na każdy obrót	131072
Czujnik położenia wirnika, rozdzielczość	17 bit
Czujnik położenia wirnika, dokładność systemu pomiaru kąta	-360 " ...360 "
Moment trzymający hamulca	4.26 Nm
Napięcie robocze DC, hamulec	24 V
Pobór prądu przez hamulec	0.49 A
Pobór mocy hamulca	12 W
Rezystancja cewki hamulca	49.2 om
Indukcyjność cewki hamulcowej	110 mH
Czas zwolnienia hamulca	44 ms
Czas zamykania hamulca	110 ms

Cechy	Wartość
Opóźnienie zadziałania hamulca DC	30 ms
Maks. prędkość obrotowa bez obciążenia, hamulec	7000 1/min
Maks. tarcie na proces hamowania	14000 J
Masowy moment bezwładności, hamulec	0.11 kgcm ²
Cykle przełączania, hamulec	10 mln. uruchomień bez obciążenia (bez tarcia!)
MTTF, części składowe	20 lat, czujnik położenia wirnika