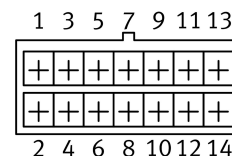


Motor de passo EMMB-ST-42-S-SM

Número de referência: 8156127

FESTO



Ficha técnica

| Característica | Valor |
|--|---|
| Temperatura ambiente | 0 oC...40 oC |
| Observação sobre a temperatura ambiente | Até 80 °C com redução de -2%/°C |
| Altura de instalação máx. | 4000 m |
| Observação na altura de instalação máx. | Com 1.000 m e superior apenas com redução dos valores em -1,0% por 100 m |
| Temperatura de armazenamento | -20 oC...70 oC |
| Humidade relativa | 0 - 90% |
| De acordo com a norma | IEC 60034 |
| Classe térmica de acordo com EN 60034-1 | B |
| Temperatura máx. de enrolamento | 130 oC |
| Classe de classificação de acordo com EN 60034-1 | S1 |
| Monitorização da temperatura | Dig. temp. motor por BiSS-C |
| Tipo de motor de acordo com EN 60034-7 | IM B5 IM V1 IM V3 |
| Posição de montagem | Qualquer um |
| Nível de proteção | IP20 |
| Observação sobre o nível de proteção | IP40 para eixo do motor sem vedante de veios rotativos |
| Código da interface de corte do motor | 42A |
| Ligação elétrica 1, tipo de conexão | Conector híbrido |
| Ligação elétrica 1, tecnologia de conexão | Padrão de conexão L5 |
| Conexão elétrica 1, número de pinos/fios | 14 |
| Observação sobre os materiais | Em conformidade com a RoHS |
| Classe de resistência à corrosão (CRC) | 0 - Sem resistência à corrosão |
| Em conformidade com LABS | VDMA24364 zona III |
| Resistência à vibração | Teste à aplicação do transporte com gravidade classe 2 de acordo com FN 942017-4 e EN 60068-2-6 |
| Resistência a choques | Teste ao choque com nível de gravidade 2 de acordo com FN 942017-5 e EN 60068-2-27 |
| Certificado | Marca RCM |
| Marcação CE (ver declaração de conformidade) | De acordo com a Diretiva EMC da UE De acordo com a diretiva RoHS da UE |

| Característica | Valor |
|---|---|
| Marcação UKCA (ver declaração de conformidade) | De acordo com as especificações do Reino Unido para EMV De acordo com as especificações da RoHS do Reino Unido |
| Tensão de funcionamento nominal CC | 48 V |
| Número de pares do polo | 50 |
| Torque de retenção do motor | 0.25 Nm |
| Torque nominal | 0.24 Nm |
| Torque de pico | 0.25 Nm |
| Velocidade de rotação nominal | 600 1/min |
| Velocidade rotacional máx. | 2700 1/min |
| Velocidade mecânica máx. | 9000 1/min |
| Ângulo de passo com passo completo | 1.8 deg |
| Tolerância do ângulo de passo | ±5% |
| Potência nominal do motor | 17 W |
| Corrente contínua crítica | 2 A |
| Corrente nominal do motor | 1.8 A |
| Corrente de pico | 2 A |
| Constantes do motor | 0.133 Nm/A |
| Tensão constante, fase | 12.1 mV/min |
| Fase de resistência de enrolamento | 2.1 Ohm |
| Indutividade de enrolamento fase por fase única (não encadeado) | 3 mH |
| Indutividade longitudinal de enrolamento Ld (fase) | 1.6 mH |
| Indução transversal Lq no enrolamento (fase) | 3 mH |
| Constante de tempo elétrica | 1.4 ms |
| Constante de tempo térmica | 22 min |
| Resistência térmica | 3.5 K/W |
| Flange de medição | 200 x 200 x 15 mm, aço |
| Saída total do momento de inércia | 0.037 kgcm ² |
| Peso do produto | 300 g |
| Carga permissível do eixo axial | 10 N |
| Carga do eixo radial permissível | 28 N |
| Sensor de posição do rotor | Codificador absoluto, multigiro |
| Sensor de posição do rotor para designação do fabricante | KCD-BC33B-1617-JP4F-GRQ-009 |
| Sensor de posição do rotor para rotações detetáveis absolutas | 16384 |
| Interface do sensor de posição do rotor | BiSS-C |
| Princípio de medição do sensor de posição do rotor | Magnético |
| Sensor de posição do rotor para tensão operacional CC | 5 V |
| Sensor de posição do rotor para faixa de tensão operacional CC | 4.5 V...5.5 V |
| Sensor de posição do rotor, períodos sinusoidais/co-sinusoidais por rotação | 2 |
| Sensor de posição do rotor, valores de posição por revolução | 131072 |
| Resolução do sensor de posição do rotor | 17 bit |
| Medição do ângulo de precisão do sistema do sensor de posição do rotor | -310 arcsec...310 arcsec |
| MTTF, subcomponente | 20 anos, sensor de posição do rotor |