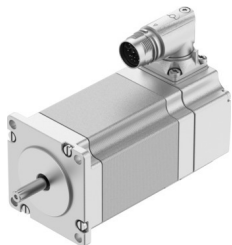


# Motor de passo EMMT-ST-57-L-RM

Número de referência: 8156181

FESTO



## Ficha técnica

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-15 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	IP40
Observação sobre o nível de proteção	IP40 para eixo do motor sem vedante de veios rotativos IP65 para a caixa do motor, incluindo a tecnologia de conexão
Código da interface de corte do motor	57A
Ligação elétrica 1, tipo de conexão	Conector híbrido
Ligação elétrica 1, tecnologia de conexão	M17x0,75
Conexão elétrica 1, número de pinos/fios	12
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

<b>Característica</b>	<b>Valor</b>
Certificado	Marca RCM c UL us - Recognized (OL)
Marcação CE (ver declaração de conformidade)	De acordo com a Diretiva EMC da UE De acordo com a diretiva RoHS da UE
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
Autoridade emissora do certificado	UL E342973
Tensão de funcionamento nominal CC	48 V
Número de pares do polo	50
Torque de retenção do motor	1.86 Nm
Torque nominal	1.64 Nm
Torque de pico	2.1 Nm
Velocidade de rotação nominal	500 1/min
Velocidade rotacional máx.	1500 1/min
Velocidade mecânica máx.	8000 1/min
Ângulo de passo com passo completo	1.8 deg
Tolerância do ângulo de passo	±5%
Potência nominal do motor	86 W
Corrente contínua crítica	6.1 A
Corrente nominal do motor	5.2 A
Corrente de pico	8 A
Constantes do motor	0.32 Nm/A
Tensão constante, fase	22.6 mVmin
Fase de resistência de enrolamento	0.26 Ohm
Indutividade de enrolamento fase por fase única (não encadeado)	0.95 mH
Indutividade longitudinal de enrolamento Ld (fase)	1.75 mH
Indução transversal Lq no enrolamento (fase)	0.95 mH
Constante de tempo elétrica	3.7 ms
Constante de tempo térmica	30 min
Resistência térmica	1.3 K/W
Flange de medição	200 x 200 x 15 mm, aço
Saída total do momento de inércia	0.486 kgcm <sup>2</sup>
Peso do produto	1260 g
Carga permissível do eixo axial	15 N
Carga do eixo radial permissível	75 N
Sensor de posição do rotor	Codificador absoluto, multigiro
Sensor de posição do rotor para designação do fabricante	KCD-BC33B-1617-U09C-JAQ-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	14 V
Sensor de posição do rotor para faixa de tensão operacional CC	4.75 V...15 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	-360 arcsec...360 arcsec
MTTF, subcomponente	20 anos, sensor de posição do rotor