

Servomotor EMMT-AS-150-MK-HV-R3M

Número de referência: 8148289

FESTO



Ficha técnica

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-15 oC...40 oC
Observação sobre a temperatura ambiente	Até 80°C com redução dos valores de -1,5% por graus Celsius
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	F
Temperatura máx. de enrolamento	155 oC
Classe de classificação de acordo com EN 60034-1	S1
Monitorização da temperatura	Transmissão digital da temperatura do motor através de EnDat 2.2
Tipo de motor de acordo com EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Posição de montagem	Qualquer um
Nível de proteção	IP21
Observação sobre o nível de proteção	IP21 para eixo do motor sem vedante de veios rotativos IP65 para o eixo do motor com vedante de eixo rotativo IP67 para corpo do motor, incluindo tecnologia de conexão
Concentricidade, coaxialidade, deslocamento axial de acordo com DIN SPEC 42955	N
Qualidade do balanceador	G 2,5
Momento de inércia	< 1,0% do binário máximo
Tempo útil do armazenamento em condições nominais	20000 h
Desenho da chaveta deslizante	DIN 6885 A 8 x 7 x 36
Código da interface de corte do motor	150A
Ligação elétrica 1, tipo de conexão	Conector híbrido
Ligação elétrica 1, tecnologia de conexão	M40x1
Conexão elétrica 1, número de pinos/fios	15

Característica	Valor
Nível de contaminação	2
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	De acordo com EN 60068-2-6
Resistência a choques	De acordo com EN 60068-2-29 15 g/11 ms de acordo com EN 60068-2-27
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 Baixa Tensão 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 de acordo com a normativa do Reino Unido para o material elétrico
Autoridade emissora do certificado	UL E342973
Tensão de funcionamento nominal CC	680 V
Tipo de comutação do enrolamento	Estrela interior
Número de pares do polo	5
Torque estático	33 Nm
Torque nominal	13.5 Nm
Torque de pico	60 Nm
Velocidade de rotação nominal	3500 1/min
Velocidade rotacional máx.	5051 1/min
Velocidade mecânica máx.	10000 1/min
Aceleração angular	100000 rad/s ²
Potência nominal do motor	4948 W
Corrente contínua crítica	24 A
Corrente nominal do motor	10.2 A
Corrente de pico	50 A
Constantes do motor	1.32 Nm/A
Constante do torque de paralisação	1.54 Nm/A
Constante de tensão fase-a-fase	92.9 mVmin
Resistência do enrolamento fase a fase	0.211 Ohm
Indutância de enrolamento fase a fase	3.3 mH
Indutividade longitudinal de enrolamento Ld (fase)	1.65 mH
Indução transversal Lq no enrolamento (fase)	1.65 mH
Constante de tempo elétrica	15.6 ms
Constante de tempo térmica	45 min
Resistência térmica	0.46 K/W
Flange de medição	450 x 450 x 30 mm, aço
Saída total do momento de inércia	38.7 kgcm ²
Peso do produto	18700 g
Carga permissível do eixo axial	217 N
Carga do eixo radial permissível	1085 N
Sensor de posição do rotor	Codificador absoluto, multigiro
Sensor de posição do rotor para designação do fabricante	EQI 1331
Sensor de posição do rotor para rotações detetáveis absolutas	4096
Interface do sensor de posição do rotor	EnDat 22
Princípio de medição do sensor de posição do rotor	Indutivo
Sensor de posição do rotor para tensão operacional CC	5 V
Sensor de posição do rotor para faixa de tensão operacional CC	3.6 V...14 V
Sensor de posição do rotor, valores de posição por revolução	524288
Resolução do sensor de posição do rotor	19 bit

Característica	Valor
Medição do ângulo de precisão do sistema do sensor de posição do rotor	-65 arcsec...65 arcsec
MTTF, subcomponente	190 anos, sensor de posição do rotor