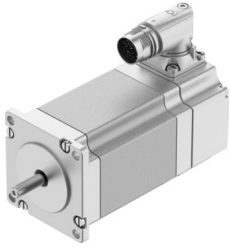


สตีปเปอร์มอเตอร์ EMMT-ST-57-L-RM

หมายเลขชิ้นส่วน: 8156181

FESTO



แผ่นข้อมูล

| ลักษณะเฉพาะ | มูลค่า |
|--|--|
| อุณหภูมิโดยรอบ | -15 °C...40 °C |
| หมายเหตุเกี่ยวกับอุณหภูมิแวดล้อม | สูงถึง 80°C โดยมีการลดพิกัด -2%/°C |
| ความสูงสูงสุด | 4000 m |
| หมายเหตุเกี่ยวกับความสูงในการติดตั้งสูงสุด | ตั้งแต่ 1,000 m. เท่านั้น โดยมีการลดลง -1.0% ต่อ 100 m. |
| อุณหภูมิในการจัดเก็บ | -20 °C...70 °C |
| ความชื้นสัมพัทธ์ | 0 - 90 % |
| ได้มาตรฐาน | IEC 60034 |
| ระดับความร้อนตามมาตรฐาน EN 60034-1 | B |
| อุณหภูมิหมุนสูงสุด | 130 °C |
| ระดับการออกแบบตามมาตรฐาน EN 60034-1 | S1 |
| การตรวจสอบอุณหภูมิ | อุณหภูมิเครื่องยนต์แบบดิจิทัลผ่านทาง BISS-C |
| การออกแบบมอเตอร์ตามมาตรฐาน EN 60034-7 | IM B5 IM V1 IM V3 |
| ตำแหน่งการติดตั้ง | ตามต้องการ |
| ระดับการป้องกัน | IP40 |
| หมายเหตุเกี่ยวกับระดับการป้องกัน | IP40 สำหรับเฟลมอเตอร์ที่ไม่มีซีลเพลาเรเดียล IP65 สำหรับตัวเรือนมอเตอร์รวมถึงเทคโนโลยีการเชื่อมต่อ |
| รหัสอินเทอร์เฟซ Motor Out | 57A |
| การเชื่อมต่อไฟฟ้า 1, ประเภทการเชื่อมต่อ | ขั้วต่อไฮบริด |
| การเชื่อมต่อไฟฟ้า 1 เทคโนโลยีการเชื่อมต่อ | M17 x 0.75 |
| การเชื่อมต่อไฟฟ้า 1 จำนวนพิน/สายไฟ | 12 |
| วัสดุหมายเหตุ | เป็นไปตามข้อกำหนด RoHS |
| ระดับความต้านทานการกักกรอง KBK | 0 - ไม่มีความเสี่ยงจากการกักกรอง |
| การปฏิบัติตามข้อกำหนดของห้องปฏิบัติการ | VDMA24364 โซน III |
| ความเหนียว | การทดสอบการขนส่งที่มีระดับความรุนแรง 2 ตาม FN 942017-4 และ EN 60068-2-6 |
| กันกระแทก | การทดสอบแรงกระแทกด้วยระดับความรุนแรง 2 ตาม FN 942017-5 และ EN 60068-2-27 |
| อนุญาต | เครื่องหมาย RCM c UL เร - ได้รับการยอมรับ (OL) |

| ลักษณะเฉพาะ | มูลค่า |
|---|---|
| เครื่องหมาย CE (ดูประกาศเกี่ยวกับความสอดคล้อง) | ตามคำสั่ง EU EMC ตามระเบียบ RoHS ของสหภาพยุโรป |
| เครื่องหมาย UKCA (ดูคำประกาศความสอดคล้อง) | ตามระเบียบข้อบังคับของสหราชอาณาจักรสำหรับ EMC ตามระเบียบ RoHS ของสหราชอาณาจักร |
| ใบรับรองออกโดยหน่วยงาน | UL E342973 |
| พิกัดแรงดันไฟฟ้า DC | 48 V |
| จำนวนคู่ขั้ว | 50 |
| แรงบิดยึดมอเตอร์ | 1.86 Nm |
| พิกัดแรงบิด | 1.64 Nm |
| แรงบิดสูงสุด | 2.1 Nm |
| ความเร็วการหมุนปกติ | 500 rpm |
| ความเร็วการหมุนสูงสุด | 1500 rpm |
| ความเร็วกลสูงสุด | 8000 rpm |
| มุมสแต็ปที่ฟูลสเต็ป | 1.8 deg |
| ความอดทานมุมของขั้นตอน | ±5 % |
| จัดอันดับเครื่องยนต์กำลัง | 86 W |
| กระแสไฟหยุดนิ่งต่อเนื่อง | 6.1 A |
| กระแสมอเตอร์ปกติ | 5.2 A |
| กระแสสูงสุด | 8 A |
| ค่าคงที่มอเตอร์ | 0.32 Nm/A |
| เฟสแรงดันคงที่ | 22.6 mV/min |
| เฟสต้านทานขดลวด | 0.26 Ohm |
| เฟสตัวเหนี่ยวนำที่คิดเคียวต่อเฟสแต่ละเฟส (ไม่เชื่อมโยง) | 0.95 mH |
| ขดลวดเหนี่ยวนำตามยาว Ld (เฟส) | 1.75 mH |
| ตัวเหนี่ยวนำการแบ่งขดลวด Lq (เฟส) | 0.95 mH |
| ค่าคงที่เวลาไฟฟ้า | 3.7 ms |
| ค่าคงที่เวลาความร้อน | 30 min |
| ความต้านทานความร้อน | 1.3 K/W |
| หน้าแปลนวัด | 200 x 200 x 15 มม. เหล็ก |
| โมเมนต์เอ้าท์พุทรวมของความเฉื่อย | 0.486 kgcm ² |
| น้ำหนักผลิตภัณฑ์ | 1260 g |
| โหลดเพลานกนที่อนุญาต | 15 N |
| โหลดเพลารัศมีที่อนุญาต | 75 N |
| เซ็นเซอร์ตำแหน่งโรเตอร์ | ตัวเข้ารหัสหลายรอบอย่างแน่นนอน |
| การกำหนดตำแหน่งผู้ผลิตตัวเข้ารหัสตำแหน่งโรเตอร์ | KCD-BC33B-1617-U09C-JAQ-009 |
| เซ็นเซอร์ตำแหน่งโรเตอร์สำหรับ absolute detectable revolutions | 16384 |
| อินเทอร์เฟซตัวเข้ารหัสตำแหน่งโรเตอร์ | BiSS-C |
| หลักการวัดเซ็นเซอร์ตำแหน่งโรเตอร์ | แม่เหล็ก |
| ตัวเข้ารหัสตำแหน่งโรเตอร์ แรงดันใช้งาน DC | 14 V |
| ตัวเข้ารหัสตำแหน่งโรเตอร์ ช่วงแรงดันไฟฟ้าที่ใช้งาน DC | 4.75 V...15 V |
| Rotor position sensor, sinusoidal/cosinusoidal periods per revolution | 2 |
| ค่าตำแหน่งตัวเข้ารหัสตำแหน่งโรเตอร์ต่อการปฏิวัติ | 131072 |
| ความละเอียดของตัวเข้ารหัสตำแหน่งโรเตอร์ | 17 bit |
| การวัดมุมความแม่นยำของระบบเข้ารหัสตำแหน่งโรเตอร์ | -360 arcsec...360 arcsec |
| MTTF ส่วนประกอบย่อย | 20 ปี, เซ็นเซอร์ตรวจจับตำแหน่งโรเตอร์ |