

Động cơ servo EMMT-AS-60-

Số bộ phận: 4808568

FESTO



Bảng dữ liệu

Đặc tính	Giá trị
Nhiệt độ môi trường xung quanh	-15 °C...40 °C
Lưu ý về nhiệt độ môi trường	lên đến 80 °C với giảm nhiệt -1,5% mỗi độ C
Độ cao tối đa	4000 m
Lưu ý về chiều cao lắp đặt tối đa	chỉ từ 1.000 m với giảm dần -1,0% trên 100 m
Nhiệt độ bảo quản	-20 °C...70 °C
Độ ẩm tương đối	0 - 90 %
Tuân theo tiêu chuẩn	IEC 60034
Lớp nhiệt theo EN 60034-1	F
Nhiệt độ cuộn dây tối đa	155 °C
Loại đo theo EN 60034-1	S1
Kiểm soát nhiệt độ	Truyền nhiệt độ động cơ kỹ thuật số qua EnDat 2.2
Thiết kế động cơ theo EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Vị trí lắp đặt	bất kì
Mức độ bảo vệ	IP40 IP65
Lưu ý về mức độ bảo vệ	IP40 cho trục động cơ không phốt trục quay IP65 cho trục động cơ với phốt trục quay IP67 cho vỏ động cơ bao gồm công nghệ kết nối
Độ đồng tâm, độ đồng tâm, độ chày dọc trục theo tiêu chuẩn DIN SPEC 42955	N
Chất lượng cân bằng	G 2,5
Mô-men hãm	<1,0% mô-men xoắn cực đại
Tuổi thọ ổ trục ở điều kiện danh định	20000 h
Phiên bản trục lò xo khớp	DIN 6885 A 5 x 5 x 22
Mã giao diện Mô tơ ra	60P
Cổng nối điện 1, kiểu kết nối	Giắc cắm kết hợp
Cổng nối điện 1, công nghệ kết nối	M23x1
Cổng nối điện 1, số chân cắm/dây	15
mức độ ô nhiễm	2
Ghi chú vật liệu	Tuân thủ RoHS

Đặc tính	Giá trị
Lớp chống ăn mòn KBK	0 - không ứng suất ăn mòn
Tuân thủ LABS	VDMA24364 Vùng III
Khả năng chống rung	Kiểm tra bộ gá vận chuyển với mức độ nghiêm trọng 2 theo FN 942017-4 và EN 60068-2-6
chống sốc	Kiểm tra va đập với mức độ nghiêm trọng 2 theo FN 942017-5 và EN 60068-2-27
Giấy phép	Dấu RCM c UL us - Recognized (OL)
Dấu CE (xem tuyên bố về sự phù hợp)	theo chỉ thị EMC của EU theo chỉ thị điện áp thấp của EU theo chỉ thị RoHS của EU
Dấu UKCA (xem tuyên bố về sự phù hợp)	theo quy định UK cho EMV theo các quy định UK RoHS theo quy định của Vương quốc Anh đối với thiết bị điện
Cơ quan cấp chứng chỉ	UL E342973
Điện áp hoạt động danh định DC	325 V...680 V
Kiểu chuyển mạch cuộn dây	Sao bên trong
số cặp cực	5
Mô-men xoắn dừng	0.66 Nm...1.66 Nm
Mô-men xoắn danh nghĩa	0.6 Nm...1.4 Nm
Mô men xoắn cực đại	1.6 Nm...5.6 Nm
Tốc độ xoay danh nghĩa	3000 rpm
Số vòng quay tối đa	6800 rpm...12500 rpm
Tốc độ cơ học tối đa	16000 rpm
Công suất định mức động cơ	190 W...440 W
Dòng điện tĩnh liên tục	1.6 A...3.8 A
Dòng điện danh định động cơ	1.4 A...3.2 A
dòng điện cao điểm	5.4 A...18.3 A
động cơ không đổi	0.41 Nm/A...0.45 Nm/A
không đổi mô-men xoắn	0.49 Nm/A...0.53 Nm/A
Pha-pha không đổi điện áp	29.9 mVmin...32 mVmin
Điện trở cuộn dây pha-pha	2.68 Ohm...11.7 Ohm
Cảm ứng cuộn dây pha-pha	12 mH...38 mH
Cuộn cảm dọc cuộn dây Ld (pha)	5 mH...15.5 mH
Cuộn dây cảm ứng ngang Lq (pha)	6 mH...19 mH
Thời gian điện không đổi	2.1 ms...3 ms
Hệ số thời gian nhiệt	40 min...44 min
Cách nhiệt	1 K/W...1.5 K/W
Mặt bích đo	250 x 250 x 15 mm, thép
tổng mômen quán tính đầu ra	0.169 kgcm ² ...0.49 kgcm ²
trọng lượng sản phẩm	1180 g...2230 g
Tải trọng trục dọc trục cho phép	70 N
Tải trọng trục hướng tâm cho phép	350 N
Cảm biến vị trí rôto	Encoder tuyệt đối, một vòng Encoder absolut multi turn (Bộ mã hóa tuyệt đối đa lượt)
Tên nhà sản xuất cảm biến vị trí rôto	ECl 1118 EQI 1131
Cảm biến vị trí rô to Số vòng quay tuyệt đối có thể phát hiện được	1 ...4096
Giao diện bộ mã hóa vị trí rôto	EnDat 22
Cảm biến vị trí rôto Nguyên tắc đo	cảm ứng
Bộ mã hóa vị trí rô to điện áp hoạt động DC	5 V
Bộ mã hóa vị trí rô to dải điện áp hoạt động DC	3.6 V...14 V
Các giá trị vị trí của cảm biến vị trí rôto trên mỗi vòng quay	262144 ...524288
Độ phân giải cảm biến vị trí rôto	18 bit...19 bit
Đo góc độ chính xác của hệ thống cảm biến vị trí rôto	-120 arcsec...120 arcsec

Đặc tính	Giá trị
Mô men giữ phanh	2.5 Nm
Điện áp vận hành DC phanh	24 V
Tiêu thụ điện phanh	0.46 A
Mức tiêu thụ năng lượng phanh	11 W
Điện trở cuộn dây phanh	52.4 Ohm
cuộn dây phanh điện cảm	700 mH
Thời gian ngắt phanh	35 ms
Thời gian đóng phanh	10 ms
Phanh DC trễ đáp ứng	2 ms
Tốc độ không tải tối đa của phanh	10000 rpm
Độ ma sát tối đa của phanh	5600 J
Mô men quán tính khối lượng của phanh	0.074 kgcm ²
Chu kỳ chuyển mạch phanh giữ	10 triệu lần chạy không tải (không ma sát!)
MTTF, thành phần phụ	190 năm, cảm biến vị trí rôto